

NOSITEL
VYZNAMENÁNÍ
ZA BRANNOU
VÝCHOVU
I. A II. STUPNĚ



ŘADA B PRO KONSTRUKTÉRY

ČASOPIS PRO ELEKTRONIKU
A AMATÉRSKÉ VYSÍLÁNÍ
ROČNÍK XXXIV/1985 ● ● ČÍSLO 6

V TOMTO SEŠITĚ

Svazarm
a vědeckotechnická propaganda ...201

MIKROPOČÍTAČOVÝ VÝVOJOVÝ SYSTÉM JPR-1Z

Deska DSM-1	202
Dekodér adresy	202
UART	203
Registry a přerušovací systém	204
Připojení kazet, magnetofonu	204
Programování	206
Deska RAM-32	209

Mikropočítačový vývojový systém JPR-1Z

Deska procesoru JPR-1Z	213
Schéma zapojení desky	214
Seznam součástek	217
Deska dynamické paměti	
64 Kbyte, RAM-1Z	217
Popis zapojení desky	217
Seznam součástek	221
Deska displeje, AND-1Z	221
Popis zapojení desky	223
Seznam součástek	227

Deska řadiče floppydisků,	
RPD-1Z	229
Popis zapojení desky	229
Seznam součástek	232

Deska simulátoru	
paměti EPROM, DSE-1	234
Popis zapojení desky	234
Seznam součástek	237

Současný stav vývoje	
a výroby systému SAPI-1	238
Jednotky JPD-1, ZDR-1A,	
JPR-1A	239
Deska RAM-1	240

Inzerce	240
---------	-----

AMATÉRSKÉ RADIO ŘADA B

Vydává ÚV Svazarmu ve vydavatelství NAŠE VOJSKO, Vladislavova 26; 133 68 Praha 1, tel. 26 06 51-7. Šéfredaktor ing. Jan Klábal, Redakční rada řídí ing. J. T. Hyan. Redaktor L. Kalousek, OK1FAC. Redakce Jungmannova 24, 113 66 Praha 1, tel. 26 06 51-7, šéfredaktor linka 354, redaktor linka 353, sekretářka linka 355. Ročně vyjde 6 čísel. Cena výtisku 5 Kčs, pololetní předplatné 15 Kčs, Rozšiřuje PNS, v jednotkách ozbrojených sil vydavatelství NAŠE VOJSKO, administrace Vladislavova 26, Praha 1. Objednávky přijímá každá pošta i doručovatel. Objednávky do zahraničí vyřizuje PNS, ústřední expedice a dovoz tisku, závod 01, Kaňkova 9, 160 00 Praha 6. Tiskne NAŠE VOJSKO, n. p., závod 08, 160 05 Praha 6, Vlastina ulice č. 889/23. Za původnost a správnost příspěvku odpovídá autor. Návštěvy v redakci a telefonické dotazy po 14. hodině. Číslo indexu 46 044.

Toto číslo má vyjít podle plánu 26. 11. 1985.
© Vydavatelství NAŠE VOJSKO.

Svazarm a vědeckotechnická propaganda

Osmé zasedání ÚV KSČ věnované vědeckotechnickému pokroku vytyčilo linii rozvoje vědy a techniky s požadavkem zabezpečit urychlené zavádění dosažených výsledků do všech odvětví národního hospodářství. K rychlému uplatňování vědeckotechnického pokroku v národním hospodářství napomáhá i účinná vědeckotechnická propaganda, na které se podílejí všechny politickovychovné složky. Základním východiskem této propagandy ve Svazarmu je úkol, který byl uložen Svazu pro spolupráci s armádou usnesením PUV KSČ z 9. ledna 1985, ve kterém se říká, že je nutno „... podílet se na šíření vědomostí o vědeckotechnickém rozvoji, zejména ve vojenském a na jejich využívání ve výcvikové, branné technické a branné sportovní činnosti“.

4. zasedání ÚV Svazarmu na základě tohoto usnesení a v linii VII. sjezdu formulovalo poslání a úlohu vědeckotechnické propagandy v rámci politickovychovné práce následovně:

- přispívat k objasňování třídních souvislostí vědeckotechnického rozvoje, popularizovat závěry XVI. sjezdu KSČ, zasedání ÚV KSČ, zvláště 8. zasedání a závěry z jednání vlády ČSSR o urychlení vědeckotechnického rozvoje,
- podporovat tvořivé technické myšlení, zájem o progresivní obory, zvláště elektroniku, o uplatňování vědeckotechnických poznatků ve všech oblastech činnosti Svazarmu,
- napomáhat propagaci vědeckotechnického rozvoje a pokroku ve vojenském, jeho vlivu na morální, politickou a odbornou připravenost příslušníků ozbrojených sil, na vojenskou výchovu a výcvik, přípravu branců, záloh i obyvatelstva k obraně země,
- cílevědomě utvářet vědomí odpovědnosti našich členů za hospodárny a šetrný vztah ke svěřené technice, materiálu a finančním nákladům, propagovat cesty efektivního využívání všech prostředků, které jsou na tuto techniku a materiál vynakládány,
- popularizovat příklady jejich hospodárného využití.

Cílem vědeckotechnické propagandy ve Svazarmu je:

- podílet se svým obsahem na utváření a upevňování vědeckosvětového názoru svazarmovců, ostatních občanů a zejména mladé generace, se zaměřením na jeho branně technickou stránku, na prohlubování přesvědčení o přednostech socialistického společenského zřízení, o jeho všestranném rozvoji a možnosti využít výsledků ve vědeckotechnickém rozvoji ve prospěch člověka, společenského pokroku a mírového vývoje;
- formovat vědeckotechnické myšlení funkcionářů a členů, především mladých lidí, pěstovat u nich vztah k technice, k osvojování nových poznatků, zvyšování technických znalostí a dovedností, podněcovat rozvoj jejich technické aktivity a tvořivý přístup k technickému rozvoji a činnosti v duchu požadavků KSČ a úkolů vytyčených VII. sjezdem.

Úkoly a obsahové zaměření vědeckotechnické propagandy ve Svazarmu:

- a) Objasňovat závěry sjezdů KSČ, jednotlivých zasedání ústředního výboru strany, usnesení vlády ČSSR k urychlení vědeckotechnického rozvoje a využití jeho poznatků v praxi;
- hlavní pozornost věnovat marxisticko-leninskému pojetí vědeckotechnického pokroku, třídní podstatě a souvislostem této problematiky, hybným silám jeho uplatňování, vlivu VTR na dynamický rozvoj národního hospodářství a realizaci strategické linie KSČ na intenzifikaci, vysokou efektivnost, kvalitu a hospodárnost;
- na dosažených výsledcích a perspektivách ukazovat přesvědčivě vědeckotechnické spolupráce mezi socialistickými společnostmi; cesty jejího dalšího prohlubování, především význam čs. sovětské smlouvy uzavřené na období do roku 2000; objasňovat dialektický vztah mezi růstem ekonomické síly a zvyšováním obranyschopnosti státu, připraveností armády a vytvářením podmínek pro činnost branné organizace;
- ukazovat cíle a podstatu buržoazních teorií a přístupů k vědeckotechnickému rozvoji, jeho politické a sociální důsledky, zejména orientaci na zneužívání poznatků vědeckotechnického pokroku k realizaci agresivních snah imperialismu, odhalovat tendence k zveličování předností kapitalistické techniky; důsledně reagovat na projevy nekritického obdivu k západní technice mezi členy organizace.

b) Objasňovat vědeckotechnický pokrok ve vojenském, jeho hlavní obsah a sociální důsledky, především stoupající nároky na příslušníky ozbrojených sil, jejich morálně politickou a odbornou připravenost; v návaznosti na to i rostoucí význam přípravy branců, záloh a obyvatelstva k CO, úlohu ZBC v tomto procesu;

- popularizovat přednosti zbraní a techniky armád Varšavské smlouvy, upevňovat hrdost na techniku socialistických států a jejich ozbrojených sil, prohlubovat důvěru v její vysokou účinnost;

- vysvětlovat leninské pojetí vztahu člověka a techniky, dominantní roli člověka v tomto vztahu a jeho rozhodující úlohu v soudobé válce, ukazovat, že moderní technika znásobuje možnosti člověka, ale současně klade mnohem vyšší nároky na jeho politické přesvědčení, vojenskoobornou i všeobecnou vzdělanost a připravenost, ukázněnost, sebeovládání, psychickou pevnost a fyzickou zdatnost.

c) Seznamovat funkcionáře a členy Svazarmu s požadavky VII. sjezdu na rozvoj technické činnosti a rozvíjení vědeckotechnické aktivity ve výcvikové, branně technické a branně sportovní činnosti, poskytovat informace a návody, jak úkoly v této oblasti realizovat v branně výchovném působení, získávat svazarmovce pro jejich plnění; zobecňovat nejlepší zkušenosti z řídicí a organizátorské činnosti orgánů, z odborně metodického působení rad a sekcí, uplatňování technického rozvoje a aktivity v ZO a jejich klubech; z vlivu branně výchovných pracovníků na tuto oblast;

- popularizovat branně technické činnosti Svazarmu, šířit v nich nejnovější poznatky vědy a techniky, zejména ve vztahu k těmto odbornostem, propagovat úkoly vyplývající z linie VII. sjezdu a koncepcí, opatření stranických a svazarmovských orgánů k jejich dalšímu rozvoji; objasňovat přínos branně technických činností mladým lidem z hlediska uspokojování jejich zálib v nejprogresivnějších oborech i možnosti využít a uplatnit získaných znalostí a dovedností v oblasti obrany, především při studiu na vojenských školách, při výkonu vojenské služby a rovněž i v národním hospodářství; při vynálezecké a zlepšovatelečské činnosti.

Při realizaci požadavků na vědeckotechnickou propagandu musí být prvořadá pozornost věnována obsahovým otázkám. Nezanedbatelnou úlohu však má volba odpovídajících forem a prostředků. Na jejich pestrosti a přitažlivosti v mnohem závisí, jak je sdělován obsah vnímán a přijímán. V této části převážně nejde o neznámé a zcela nové formy, nýbrž o souhrn těch, které se v praxi osvědčily jak v oblasti branně politického vzdělávání, tak i v oblasti politické agitace. Zkušenosti ukazují, že ještě dostatečně není využívána celá škála rozmanitých a mnohostranných forem a prostředků, že často při jejich volbě není brán potřebný zřetel na složení účastníků akcí apod. Z tohoto hlediska je třeba doporučit využívat následující formy a prostředky:

- audiovizuální program, filmy, diafony, výstavy, diafilmy;
- večery otázek a odpovědí, kvízy a technické soutěže, návštěvy muzeí technického zaměření;
- festivaly audiovizuální tvorby, soutěže technické tvořivosti, účast na přehlídkách SSM - Zenit;
- přednášky, informace, semináře, technické konference a odborná školení;
- prohlídky kabinetů elektroniky, učeben, dílen a dalších technických zařízení Svazarmu, včetně autoškoly a podniků Svazarmu;
- návštěvy technických zařízení SSM, Domů pionýrů

- rú a mládeže, Stanice mladých techniků, zařízení ČSVTS, ČSTV a dalších organizací a institucí, spojené s výměnou zkušeností;
- setkání a besedy s konstruktéry, vynálezci a zlepšovatelem, exkurze do závodů, výzkumných ústavů apod.;
- návštěvy vojenských útvarů spojené s prohlídkami bojové techniky, učeben, dalších technických zařízení a besedy s nositeli výkonnostních tříd a dalšími specialisty;
- dny otevřených dveří ve svazarmovských zařízeních pro veřejnost;
- propagační a náborové akce jednotlivých odborů při příležitosti významných politických událostí a výročí;

– besedy v ZO a klubech se členy svazarmovských orgánů, rad a sekcí, s branně výchovnými pracovníky (vedoucími klubů a kroužků, s trenéry, cvičiteli apod.) i s pracovníky aparátu, vedoucími a technickými pracovníky hospodářských zařízení Svazarmu.

Zkušenosti ukazují, že především trenéři, cvičitelé, vedoucí klubů a kroužků se bezprostředně střetávají s různými nejasnostmi, pochybnostmi, ale i s projevy nekritického obdivu k technice vyspělých kapitalistických států, včetně jejího přeceňování. Na druhé straně jsou svědky podceňování výsledků rozvoje vědy a techniky v socialistických zemích, přehlížení a nedoceníení možností socialismu využít poznatky vědeckotechnického pokroku v souladu

se zájmy lidí, k rozvoji společnosti a mírovým účelům. To vše má dopad do oblasti světónázorové výchovy a v jejím rámci je proto potřebné tyto otázky správně objasňovat a čelit tak všem pochybnostem, a vlivům buržoazní propagandy.

Proto se od branně výchovných pracovníků požaduje, aby udělali co nejvíce nejen pro šíření vědomostí o vědeckotechnickém rozvoji, ale i správně třídně politicky objasňovali tyto otázky v řadách svazarmovců a zvláště mládeže. K objasnění vědeckotechnického rozvoje nelze přistupovat pouze z odborných hledisek či objektivisticky, ale především neodděleně od třídní podstaty a společensko politických souvislostí.

MIKROPOČÍTAČOVÝ VÝVOJOVÝ SYSTÉM JPR-1Z

Ing. Eduard Smutný

Úvod

Toto číslo řady B má tři samostatné části. V první je popis rozšíření systému JPR-1 o desky DSM-1 a RAM-32. Deska DSM-1 slouží pro připojení kazetového magnetofonu a terminálu. Ten, kdo si postavil systém s mikropočítačem JPR-1, neměl možnost záznamu dat na magnetofon. To, aby si mohli vlastníci systému připojit magnetofon, není však jediný důvod, proč desku DSM-1 publikuji. Mikropočítačový vývojový systém JPR-1Z, uveřejněný v tomto čísle, může pracovat pod systémem CP/M buď s terminálem nebo s TV přijímačem. Ten, kdo bude chtít připojit terminál, potřebuje desku DSM-1 pro připojení terminálu SM 7202.

Deska RAM-32 rozšiřuje systém o 32 Kbyte dynamické paměti. Svou jednoduchostí je zejména vhodná pro amatéry. Deska RAM-1, která má 48 Kbyte paměti, je složitější a má náročnější desku s plošnými spoji.

V druhé části je popis mikropočítačového vývojového systému s procesorem Z80. Pod vývojovým systémem si samozřejmě můžete představit i drahé a složité vývojové systémy Intel nebo TI. Náš vývojový systém je založen na připojení floppy disků a na implementaci operačního systému CP/M. Systém je doplněn o simulátor paměti EPROM a o programátor paměti EPROM. S těmito technickými prostředky doplněnými o programové vybavení je již možno vyvíjet aplikace mikropočítačů jak po stránce hardware (HW), tak i software (SW).

V třetí části jsem se věnoval současnému stavu vývoje a výroby systému SAPI-1. Využil jsem masového nákladu Amatérského rádia k tomu, abych uživatele systému SAPI-1, kterých by mělo být již více než 5000, seznámil s tím, co jsme vyvinuli a připravili do výroby.

V úvodu k tomuto číslu AR řady B bych se chtěl také omluvit mnoha zájemcům, kteří dopisem žádali o podrobnosti o JPR-1. Doufám, že následující stránky

trochu vysvětlí, proč jsem pro nedostatek času nemohl písemně odpovídat. Trávím na vývoji systému všechn svůj volný čas a na psaní dopisů již další nemám; navíc vývoj elektroniky je čím dál tím náročnější na čas i vědomosti. Přijmete tedy nové desky pro systém SAPI-1 jako odpověď na otázku, proč Vám ing. Smutný nenapsal.

Deska DSM-1

Deska DSM-1 slouží pro připojení kazetového magnetofonu a terminálu k systému SAPI-1. Deska je připravena pro připojení konvertoru DPK-1, který umožní připojit místo terminálu dálnopisný stroj (pětistopý 50,75 nebo 100 Bd – např. T 100 ze Zbrojovky Brno). Deska DSM-1 komunikuje s procesorem pomocí signálů sběrnice ARB, má standardní rozměr 140 × 150 mm a je opatřena třemi konektory. Konektor X₁ slouží pro připojení desky ke sběrnici ARB. Konektor X₂ slouží pro připojení terminálu nebo konvertoru DPK-1. Konektor X₃ slouží pro připojení kazetového magnetofonu.

Na desce DSM-1 jsou propojky pro volbu adresy přidavného zařízení. Jsou volitelné čtyři možné adresy, proto lze v systému použít až čtyři desky DSM-1, pokud se nepřekročí povolená zátěž sběrnice signálů. Zapojení umožňuje i ovládat rozběh a zastavení motorku kazetového magnetofonu pomocí relé.

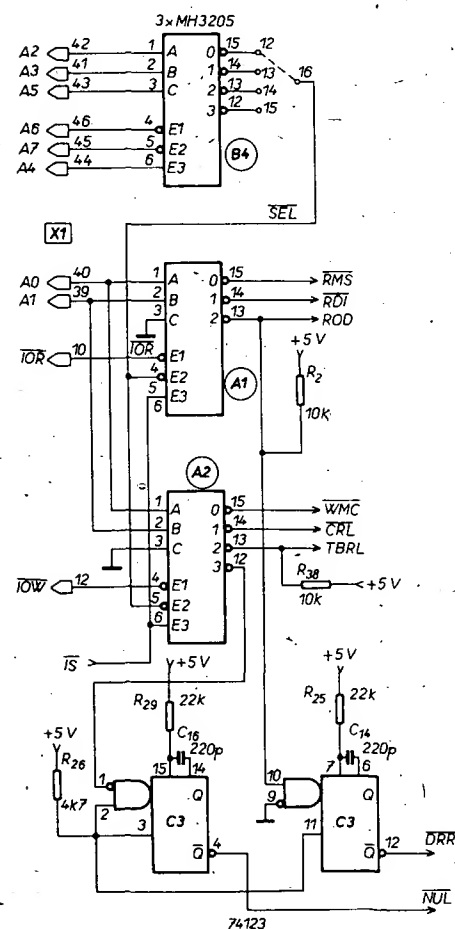
Popis zapojení a funkce desky

Schéma desky je rozděleno na tři části. První část zobrazuje zapojení dekódéru adres, druhá zapojení obvodu UART a registrů, třetí zobrazuje obvody připojení magnetofonu a časovou základnu.

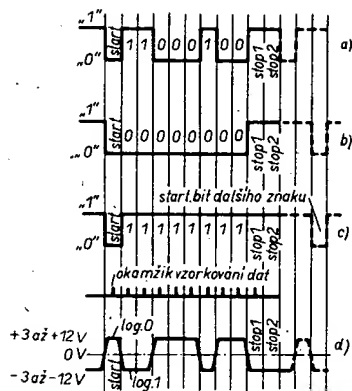
Dekodér adresy

Dekodér adresy (obr. 1) je na desce DSM-1 dvoustupňový. Adresy A2 až A7 jsou dekódovány obvodem MH3205 (B4). Výstupy 0 až 3 tohoto dekódéru jsou vyvedeny na špičky 12 až 15. Spojením špičky 16 s jednou z těchto čtyř špiček vznikne signál SEL, který odblokuje dekodér pro čtení (A1) a dekodér pro zápis

(A2). Oba tyto dekódéry jsou tvořeny opět obvodem MH3205. Na jejich vstupy A a B jsou přivedeny dva nejnižší adresové bity A0 a A1. Výstupy dekódérů volí pak jednotlivé registry desky. Výstupy dekódéru A1 jsou aktivní v log. 0 po dobu trvání signálu IOR. Výstup 0 dekódéru A1 vybírá obvod C1, který pracuje jako registr,



Obr. 1. Schéma desky DSM-1, část 1, dekodér adresy



Obr. 3.

data z mikropočítače na sériová data a sériová data terminálu na paralelní tak, aby je mohl zpracovat mikropočítač. Obvod UART TESLA MHB1012 se skládá ze tří funkčních bloků. Ke každému funkčnímu bloku patří i část ze 40 vývodů, které obvod má. Základním blokem je ŘÍZENÍ, ke kterému patří i vstupy pro napájecí napětí +5 V, -12 V. Blok řízení umožňuje volit parametry sériového přenosu, hlídá správnost přenosu a případné chyby ohlašuje mikropočítači. Vstup CRL je aktivní v jedničce a umožňuje zápis řídicích vstupů do bloku ŘÍZENÍ. Řídicí vstupy mají tento význam:

PI – povolení parity, „1“ = bez parity, „0“ = s paritou, PS – volba parity, „0“ = lichá parita, „1“ = sudá parita.

WLS 2	WLS 1	délka slova
0	0	5 bitů
0	1	6 bitů
1	0	7 bitů (parita je navíc)
1	1	8 bitů

SBS – volba počtu STOP bitů, „1“ = 2 stop bity, „0“ = 1 stop bit. Při volbě délky slova 5 bitů se automaticky navolí při SBS = „1“ počet stop bitů na 1 1/2 tak, jak to vyžaduje Baudův dálnopisný kód. Vstup SFD (C2/16), je-li v nule, povoluje čtení hlášení o chybách. Chyby se hlásí na výstupech PE, FE a OE a tyto výstupy jsou aktivní při log. 1. Výstup PE hlásí chybu parity. Výstup FE hlásí, že po posledním datovém bitu (nebo paritním bitu) nepřišel správně bit STOP. Výstup OE hlásí, že v okamžiku, kdy přišel nový znak do přijímače obvodu UART, nebyl ještě převzat minulý znak a že se tedy znak ztratí. Vstup MR je nulovací vstup celého obvodu UART. Blok VYSÍLAČE sériových dat začíná paralelními vstupy T11 až T18 a končí sériovým výstupem TO. Vstupem TC přichází do obvodu hodinový signál o kmitočtu 16x vyšším, než bude kmitočet vysílaných dat. „Nulou“ na vstupu TBRL se naplňuje registr vysílače informací z paralelních vstupů T11 až T18. „Jedničkou“ se na výstupu TRBE ohlašuje, že obsah registru vysílače byl převeden do sériového kódu a vyslán, neboli že můžeme naplnit registr dalšími daty. Jakmile zapišeme další data (TBRL = „0“); výstup TBRE spadne na „nulu“ a nastaví se na „jedničku“ po naskočení vysílání znaku. Blok přijímače pracuje obráceně než blok vysílače. Vstupem RC přichází do obvodu hodinový signál o kmitočtu

vyšším než je kmitočet přijímaných dat. Budeme-li přijímat data přenášená rychlostí 2400 Bd, musí být na vstupu RC signál o kmitočtu 38,4 kHz. Vstupem RI přicházejí do obvodu sériová data. Výstup DR ohlašuje úroveň „1“, že znak byl přijat a převeden na paralelní data, která je možno převést na výstupech RO1 až RO8. Vstup ROD řídí třístavové vysílače na výstupech RO1 až RO8. Je-li na ROD = „nula“, data je možno převést do mikropočítače. Negativním impulsem na vstupu DRR je možno poděkovat za data a vynulovat hlášení o připravenosti dat na výstupu DR.

Registr stavu modemu

Obvod MH3212 (C1) pracuje jako registr stavu modemu (obr. 2). Nejnižší tři bity tohoto registru jsou přes převodník (E1) V24 – TTL připojeny na tři výstupní signály terminálu nebo modemu (CTS, DSR a DCD). Čtvrtý bit registru umožňuje číst přímo vstupní sériová data obvodu UART pro případ, že chceme zajistit stav BREAK, který je představován dlouhou úrovní log. 0 na přenosovém vedení, kde je jinak pouze krátký bit STOP nebo data. Další tři bity stavového registru modemu umožňují převést do mikropočítače hlášení o chybách z obvodu UART. Poslední bit ohlašuje, že deska DSM-1 žádá o přerušení.

Registr řízení modemu

Tento registr je tvořen opět obvodem MH3212 (D2); do něho může mikropočítač zapsat jedno slovo, nebo ho může signálem RESET vynulovat. Nejnižší dva bity jsou přes převodníky TTL-V24 (D2E, D3E) přivedeny na konektor X₂ jako signály pro terminál nebo modem (RTS a DTR). Třetí bit umožňuje vyslat stav BREAK. Má-li tento bit úroveň „1“, jsou zablokována sériová data a na přenosovém vedení je úroveň log. 0 bez ohledu na vysílaná data. Čtvrtý bit registru D2 je významný pouze pro práci s kazetovým magnetofonem. Je-li tento bit na úrovni log. 0, blokuje se příjem dat z magnetofonu trvalým nulováním klopného obvodu E5/9. Pátý bit registru D2 volí, zda se bude pracovat s kazetovým magnetofonem nebo s terminálem. Výstup registru ovládá multiplexer D3, který přepíná vstupní a výstupní data obvodu UART, hodiny UART a nulování čítače D6 buď pro kazetu nebo terminál. Šestý bit registru D2 ovládá spínač relé pro ovládnutí motorku kazetového magnetofonu. Poslední dva bity registru jsou důležité pro přerušovací systém desky a umožňují blokovat nebo povolit přerušení od skončení vysílání nebo příjmu znaku.

Přerušovací systém desky DSM-1

Deska DSM-1 umožňuje pracovat jak s přerušením, tak bez něj. Žádost o přerušení pro mikropočítač je dána buď po skončení vysílání znaku (TBRE = „1“) nebo po skončení příjmu znaku (DR = „1“). Přerušení od vysílače (nebo přerušení od přijímače) je možno povolit nebo zablokovat pomocí dvou nejvyšších bitů registru řízení modemu D2. Žádost o přerušení od vysílače se ukončí buď posláním nového znaku, nebo zablokováním přerušení od vysílače. Žádost o přerušení od přijímače se ukončí buď přečtením znaku, který byl přijat, nebo zablokováním přerušení od přijímače. Při zjišťování zdroje žádosti o přerušení se mikro-

počítač ptá jednotlivých desek systému, zda žádaly o přerušení. Proto je možno (v bitu „0“ registru stavu modemu) přečíst, zda deska DSM-1 žádá přerušení. Žádá-li, je možno navíc, přečtením dvou nejvyšších bitů registru, stav obvodu UART, zjistit, zda o přerušení žádá přijímač, nebo vysílač.

Obvod pro připojení konvertoru pro dálnopis

Běžný pětistopý dálnopis není schopen vysílat a přijímat na úrovních V24 (±12 V), ale používá pro přenos tzv. proudovou smyčku s proudem asi 40 mA a napětím přes 60 V. Tato proudová smyčka musí být izolována od ostatních obvodů mikropočítače. Obvody pro buzení proudové smyčky jsou součástí konvertoru pro dálnopis DPK-1. Na desce DSM-1 je pouze oddělovač vstupu z konvertoru tvořený optoelektronickým členem V₂. Signál z konvertoru se převede převodníkem 3E na úroveň V24 a pak se teprve přivede přes spojku na konektor X₂ (spojeno 15 a 16) na vstup RD desky DSM-1.

Hradlo E4/8 a rezistor R₅ slouží k buzení oddělovači optoelektrického členu, který je součástí konvertoru DPK-1. Popsané oddělovací obvody jsou určeny pouze pro DPK-1 a nesplňují žádné normy nebo doporučení pro proudovou komunikační smyčku.

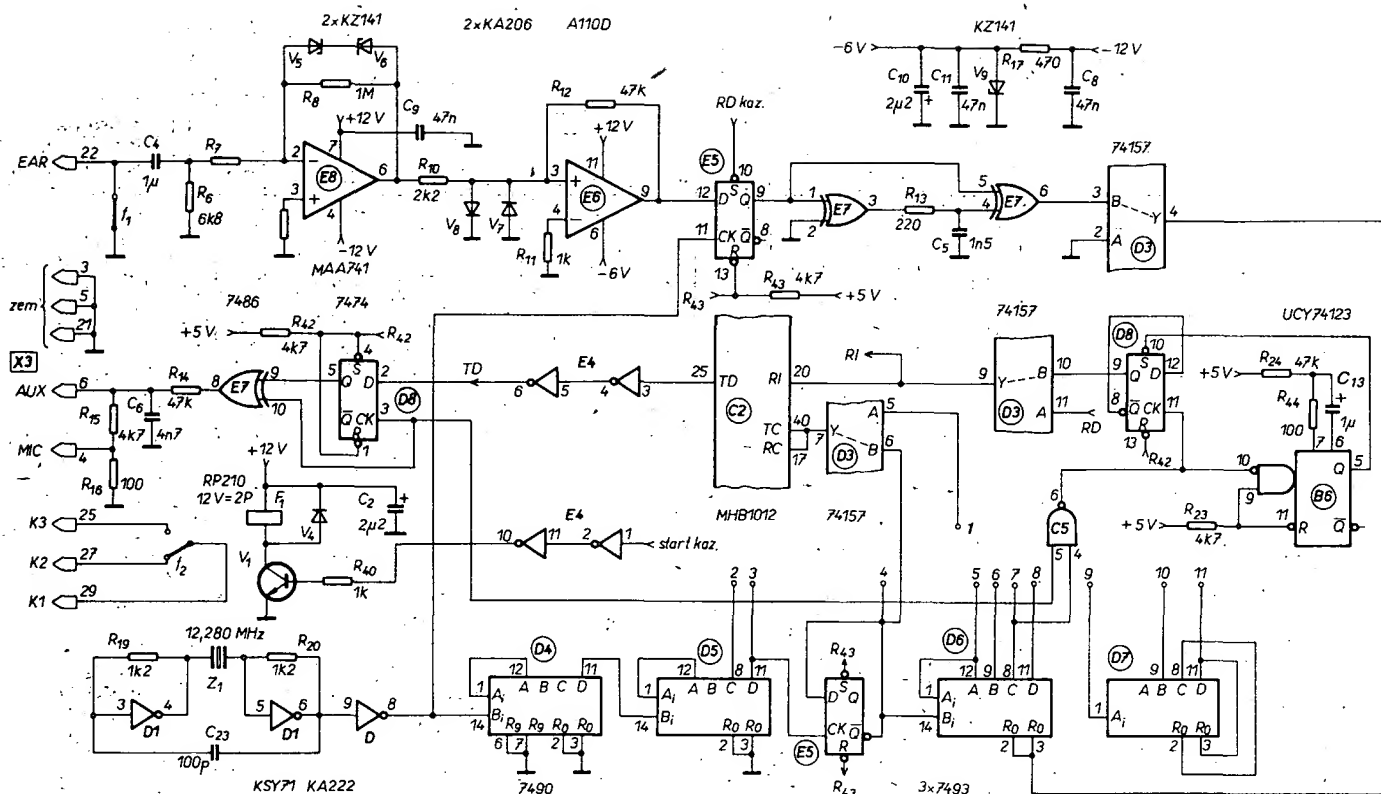
Generátor přenosových kmitočtů

Zdroj referenčního kmitočtu je tvořen krystalovým oscilátorem o kmitočtu 12,288 MHz. Dále je kmitočet dělen děličem tak, aby byly získány 16násobky standardních přenosových rychlostí. Přenosová rychlost pro záznam na magnetofon je zvolena pevně na 2400 Bd. Přenosové rychlosti pro terminál, modem nebo dálnopis jsou volitelné propojkami, které jsou uvedeny na obr. 5.

Obvody pro připojení kazetového magnetofonu

Deska DSM-1 umožňuje připojit k systému SAPI-1 kazetový magnetofon pro záznam programů a dat (obr. 4). Pro záznam informací byl zvolen poměrně vysoký kmitočet (2400 Hz) a proto je možno použít pouze kvalitní magnetofon a kvalitní kazety. Pro záznam a čtení informací se používá sériový kód, se kterým umí pracovat obvod UART, který je na desce DSM-1 pro připojení terminálu nebo modemu. Po dobu spolupráce s magnetofonem není možno komunikovat s terminálem; neboť obvod UART je připojen k obvodům pro připojení magnetofonu. Tam, kde by nebylo vhodné přerušit spolupráci s terminálem, je nutné používat dvě desky DSM-1: přes jednu připojit magnetofon a přes druhou terminál.

Chceme-li zaznamenat na běžný magnetofon číselný signál, je nutné tento signál nejprve upravit tak, aby byl pro magnetofon vhodný. U desky DSM-1 je použita tzv. fázová modulace. Aby bylo dosaženo jednoduchosti, byl použit speciální druh fázové modulace. Využívá se vlastností sériového asynchronního přenosového kódu, který začíná nulovým bitem START. Je-li znám počáteční, klidový stav dat, a ten je „jednička“, pak je možné kódovat pouze změny „0“–„1“ a „1“–„0“, není tudíž nutné vyhodnocovat, zda je úroveň „1“ nebo „0“, ale pouze změnit minulý stav na inverzní, na což



stačí jeden klopný obvod. Sériová kombinace z obvodu UART (C2/25) přichází na modulátor tvořený klopným obvodem D8/5 a hradlem EX-OR E7/8. Data z obvodu UART se synchronně zapisují do klopného obvodu s náběžnou hranou hodinového signálu o kmitočtu 2400 Hz. Obvod EX-OR pracuje vlastně v zapojení, kterému můžeme říkat řízený invertor. Je-li na

signál neinvertuje, pokud jsou data „jedničková“, hodinový signál přichází na výstup invertovaný. Je-li pak změna „1“–„0“ nebo „0“–„1“, mění se fáze hodinového signálu o 180°. Signál dat, fázově kódovaný, je pak dělen odporovým děličem na úroveň vhodnou pro magnetofon a přiveden do zesilovače magnetofonu. Při čtení informace z magnetofonu se nejprve slabý signál zesílí zesilovačem s velkým ziskem (E8) a pak upraví na pravouhlý průběh komparátorem E6.

Fázové zaznamenávaná informácie na magnetofon je vlastne prevedená na sled krátkých impulsov a rozhodujúci je časová vzdialenosť medzi týmito impulzmi. Prichádzajú-li impulzy v intervale 208 μ s, nebýla zaznamenávaná na pásek žiadna fázová zmena. Naopak interval 416 μ s indikuje, že na pásek byla zaznamenána fázová zmena. Dekodér fázového záznamu je tvoren kľopným obvodom D8/9, čítačom D6 a monostabilným obvodom B6/5.

Čítač D6 slouží jako detektor intervalu mezi impulsy. Čítač má 16 stavů a je nulován krátkými impulsy. Rozhodující je; jakého stavu čítač dosáhne. Hradlo C5/6 dekóduje stavy 12, 13, 14 a 15. Byla-li mezi impulsy krátká mezera, čítač nestačí dosáhnout stavu 12 nebo vyššího, byla-li

<p>Propojení propojek</p> <p>Volba přenosové rychlosti</p> <div style="display: flex; align-items: center; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>D6</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>D7</p> </div> </div> <p><i>Pozn.:</i> Přenosová rychlost pro záznam na kazetu je pevná (2400 Bd) a volí se automaticky po přepnutí na kazetu. Dodáváno 600 Bd 1-6</p>	<p>Význam</p> <p style="text-align: right;">spojeno</p> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td style="width: 60%;">9600 Bd</td><td>1-2</td></tr> <tr><td>4800 Bd</td><td>1-3</td></tr> <tr><td>2400 Bd</td><td>1-4</td></tr> <tr><td>1200 Bd</td><td>1-5</td></tr> <tr style="border: 2px solid black;"><td>600 Bd</td><td>1-6</td></tr> <tr><td>300 Bd</td><td>1-7</td></tr> <tr><td>200 Bd</td><td>1-11 a 5-9</td></tr> <tr><td>150 Bd</td><td>1-8</td></tr> <tr><td>100 Bd</td><td>1-11 a 6-9</td></tr> <tr><td>75 Bd</td><td>1-10 a 8-9</td></tr> <tr><td>50 Bd</td><td>1-11 a 7-9</td></tr> </table>	9600 Bd	1-2	4800 Bd	1-3	2400 Bd	1-4	1200 Bd	1-5	600 Bd	1-6	300 Bd	1-7	200 Bd	1-11 a 5-9	150 Bd	1-8	100 Bd	1-11 a 6-9	75 Bd	1-10 a 8-9	50 Bd	1-11 a 7-9
9600 Bd	1-2																						
4800 Bd	1-3																						
2400 Bd	1-4																						
1200 Bd	1-5																						
600 Bd	1-6																						
300 Bd	1-7																						
200 Bd	1-11 a 5-9																						
150 Bd	1-8																						
100 Bd	1-11 a 6-9																						
75 Bd	1-10 a 8-9																						
50 Bd	1-11 a 7-9																						

<p>Adresa desky</p> <p>16 12 13 14 15</p> <p>Dodáváno 16-12 adresy 10H až 13H</p>	<table style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <th></th> <th colspan="4">Spojka</th> </tr> <tr> <th>R/W Funkce</th> <th>16-12</th> <th>16-13</th> <th>16-14</th> <th>16-15</th> </tr> <tr><td>W Modem</td><td>10H</td><td>14H</td><td>18H</td><td>10H</td></tr> <tr><td>W UART</td><td>11H</td><td>15H</td><td>19H</td><td>10H</td></tr> <tr><td>W Data</td><td>12H</td><td>16H</td><td>1AH</td><td>1EH</td></tr> <tr><td>W Nulování</td><td>13H</td><td>17H</td><td>1BH</td><td>1FH</td></tr> <tr><td>R Modem</td><td>10H</td><td>14H</td><td>18H</td><td>1CH</td></tr> <tr><td>R UART</td><td>11H</td><td>15H</td><td>19H</td><td>10H</td></tr> <tr><td>R Data</td><td>12H</td><td>16H</td><td>1AH</td><td>1EH</td></tr> </table> <p style="margin-top: 10px;">R = IOR H = HEX W = IOW</p>		Spojka				R/W Funkce	16-12	16-13	16-14	16-15	W Modem	10H	14H	18H	10H	W UART	11H	15H	19H	10H	W Data	12H	16H	1AH	1EH	W Nulování	13H	17H	1BH	1FH	R Modem	10H	14H	18H	1CH	R UART	11H	15H	19H	10H	R Data	12H	16H	1AH	1EH
	Spojka																																													
R/W Funkce	16-12	16-13	16-14	16-15																																										
W Modem	10H	14H	18H	10H																																										
W UART	11H	15H	19H	10H																																										
W Data	12H	16H	1AH	1EH																																										
W Nulování	13H	17H	1BH	1FH																																										
R Modem	10H	14H	18H	1CH																																										
R UART	11H	15H	19H	10H																																										
R Data	12H	16H	1AH	1EH																																										

DSM-1 má pro volbu adresy propojky, jimiž je možné navolit čtyři adresy desky, takže je možné použít až čtyři desky DSM-1 v systému SAPI-1 (obr. 5).

Význam bitů registrů desky DSM-1

U každého registru je důležitý význam jednotlivých bitů. Proto je v obr. 6 a 7 uveden vždy název registru, zda se registr čte signálem IOR (doprovází instrukci IN), nebo se do registru zapisuje signálem IOW (doprovází instrukci OUT) a adresa registru, která je základní, v závorce další možné adresy registru.

Na obr. 8 a 9 je rozložení součástek na desce DSM-1. Na obr. 10 je horní strana desky s plošnými spoji a na obr. 11 spodní.

Desku lze nejlépe oživit v přípravku TST-03 (AR řady B č. 1/83). Tlačítka IOR a IOW se přikontroluje funkce všech registrů podle obr. 6 a obr. 7. Sériový přenos je možné vyzkoušet, zkratujeme-li na konektoru X₂ špičky 2 a 3. Je-li nastaven registr řízení obvodu UART, pak stačí data zapisovat na adresu 12 (HEX) tlačítkem IOW a pak je číst z adresy 12 (HEX) tlačítkem IOR. Probíhá-li přenos správně, jsou zapsaná a přečtená data stejná.

Souběžně můžeme přikontrolovat funkci registru stavu obvodu UART, kde musí správně pracovat bity D7 a D6. Na obr. 12 je zapojení kabelu pro připojení terminálu Videoton 52 100-C. Tento terminál byl vybrán proto, že má obsazeny všechny signály, která deska DSM-1 obsluhuje. Pro běžné připojení terminálu stačí připojit jen špičky 2, 3, 7 a 1 konektoru X₂ desky DSM-1. I když tento konektor není pro sériový přenos standardní (má být CANON 25 pólů), dodrželi jsme u X₂ alespoň číslování vývodů podle doporučení V24. Na obr. 13 je zapojení kabelu k magnetofonu TESLA K10, který se dodává k systému SAPI-1. Magnetofon musí být upraven tak, aby se zkratováním špiček 2 a 4 jeho konektoru zastavil motor.

Seznam součástek pro desku DSM-1

Integrované obvody

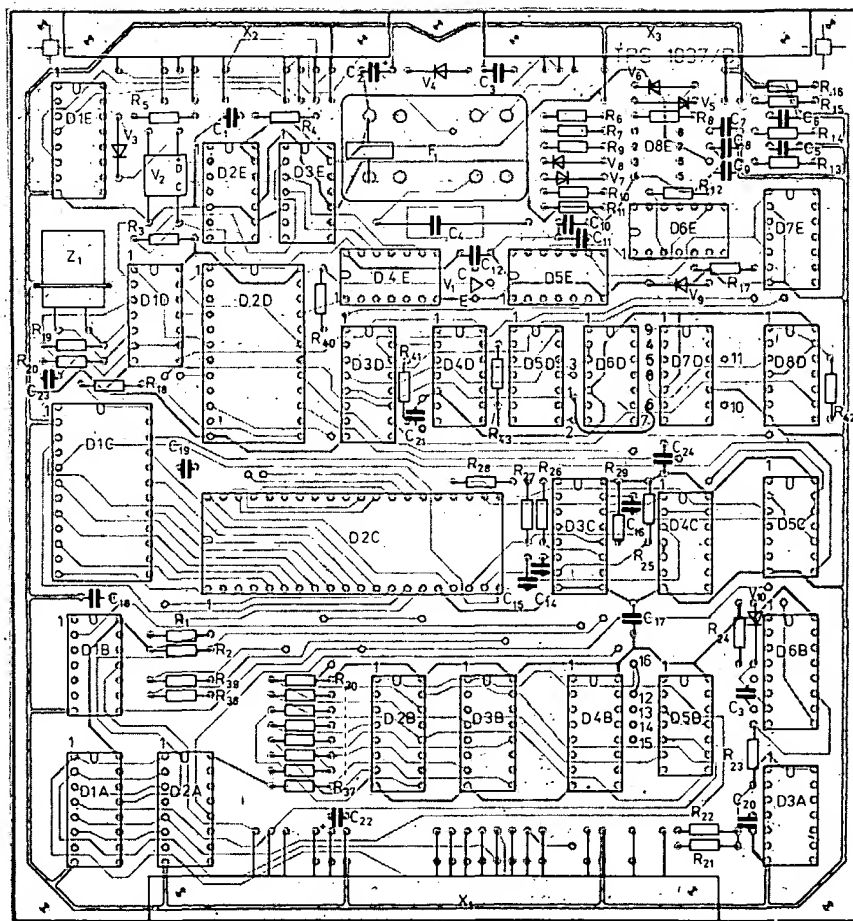
D8E	MAA741
D6E	A110D
D1A, D2A,	
D4B	MH3205
D1C, D2D	MH3212
D2B, D3B	MH3216
D5B	MH7403
D1B, D4C,	
D1D, D1E	MH7404
D3A	MH7438
D8D, D5E	MH7474
D7E	UCY7486
D4D	MH7490
D5D, D6D,	
D7D	MH7493
D6B, D3C	UCY74123
D5C	UCY74132
D2E, D3E	75150PC
D1E	75154PC
D3D	UCY74157
D2C	MHB1012

Polovodičové součástky

V ₁	KS21
V ₂	WK 164 12 (optoel. člen)
V ₃ , V ₇ , V ₈	KA206
V ₄	KA222
V ₅ , V ₆ , V ₉	KZ141

Rezistory (TR 191, 10 %)

R ₁ , R ₂ , R ₁₈ , R ₂₇ ,	
R ₂₈ , R ₃₀ až R ₃₉ , R ₄₁ , R ₄₃	10 kΩ
R ₃ , R ₁₅ , R ₂₂ ,	
R ₂₃ , R ₂₆ , R ₄₂	4,7 kΩ
R ₄	3,3 kΩ



Obr. 8. Rozložení součástek na desce DSM-1

Připojení obrazovkového terminálu VIDEOŤON 52 100-C

Signál	DSM-1 X2 FRB 30Z/A2	Konektor VIDEOTON	Označení CCITT V24	Název	Směr k terminálu
zem	01	A25	101	ochranná zem	—
0 V	07	A24	102	signálová zem	—
TD	02	A22	103	vysílaná data	do
RD	03	A21	104	přijímaná data	z
RTS	04	A10	105	výzva k vysílání	do
CTS	05	A13	106	pohotovost k vysílání	z
DSR	06	A14	107	pohotovost terminálu	z
DTR	20	A16	108	pohotovost SAPI-1/DSM-1	do
DCD	08	A12	109	detektor přij. signálu	z

Pro připojení možno použít např. ploché vodiče PNL Y 9 × 0,15.

Obr. 12. Zapojení kabelu pro terminál

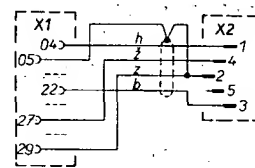
R ₅	390 Ω	R ₁₂ , R ₁₄ , R ₂₁ ,		X ₂	vidlice FRB, 30 pólů,
R ₆	6,8 kΩ	R ₂₄	47 kΩ		klíč A2, TY513 3011
R ₇ , R ₉ , R ₁₁ ,		R ₁₃	220 Ω	X ₃	vidlice FRB, 30 pólů,
R ₄₀	1 kΩ	R ₁₆ , R ₄₄	100 Ω		klíč B1, TY513 3011
R ₈	1 MΩ	R ₁₇	470 Ω		
R ₁₀	2,2 kΩ	R ₁₉ , R ₂₀	1,2 kΩ		piezoel. krystalová jednotka 12 288 kHz, 15Z64
		R ₂₅ , R ₂₉	22 kΩ	F ₁	relé 12 V, 2 prep. kontakty,
					RP 210 2P 12 V

Kondenzátory

C ₁ , C ₅	1,5 nF, TK 745
C ₂ , C ₁₀	2,2 μF, TE 123
C ₃ , C ₇ , C ₈ , C ₉ ,	
C ₁₁ , C ₁₂ , C ₁₅ , C ₁₇ ,	
C ₁₈ , C ₂₁ , C ₂₄	47 nF, TK 783
C ₄	1 μF, TC 215
C ₆	4,7 nF, TK 783
C ₁₃	1 μF, TE 125
C ₁₄ , C ₁₆ , C ₂₀	220 pF, TK 795
C ₁₉	15 nF, TK 783
C ₂₂	6,8 μF, TE 121
C ₂₃	100 pF, TK 795

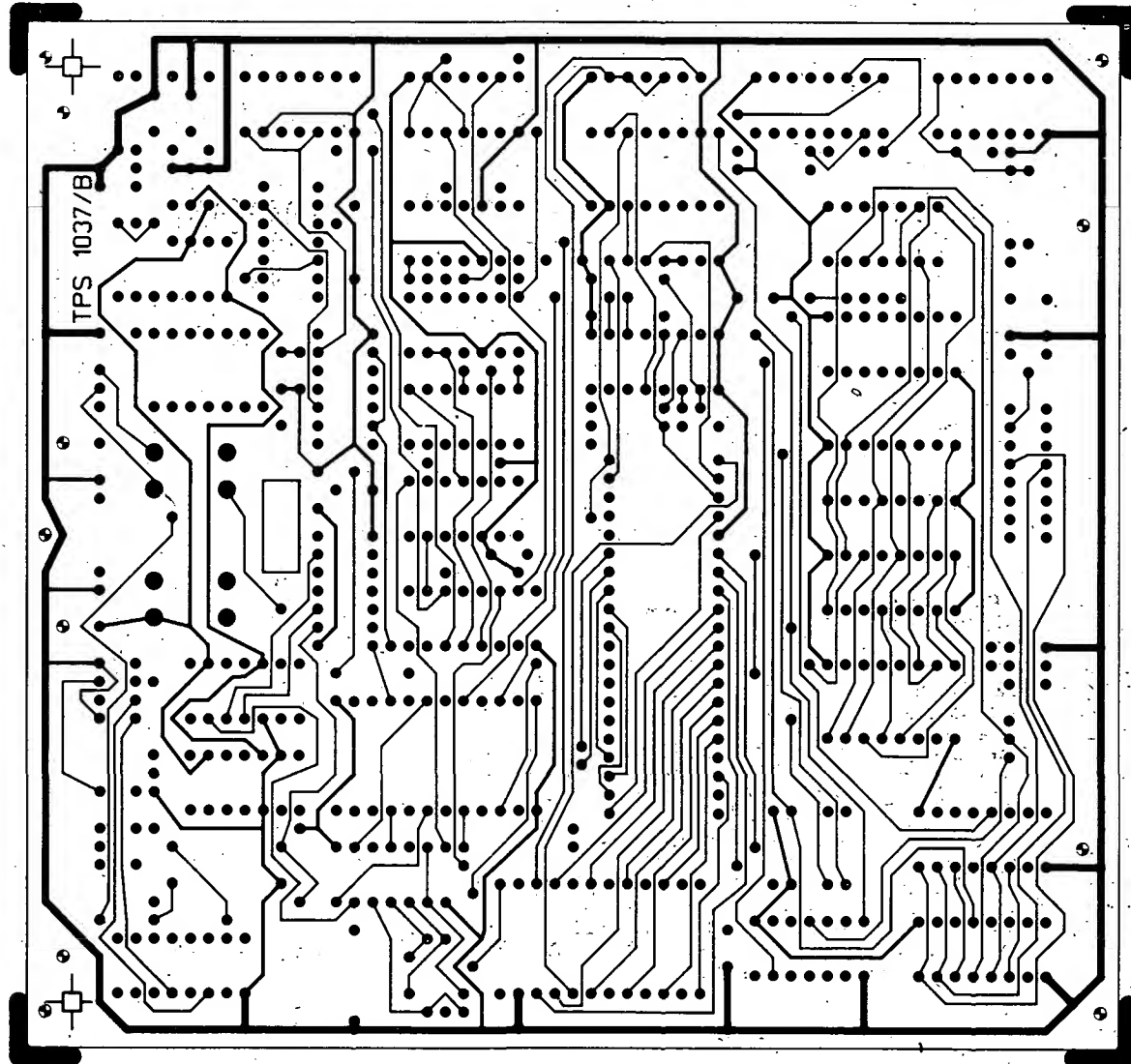
Ostatní součástky

X ₁	vidlice FRB, 62 pólů,
	klíč C6, TY517 5211

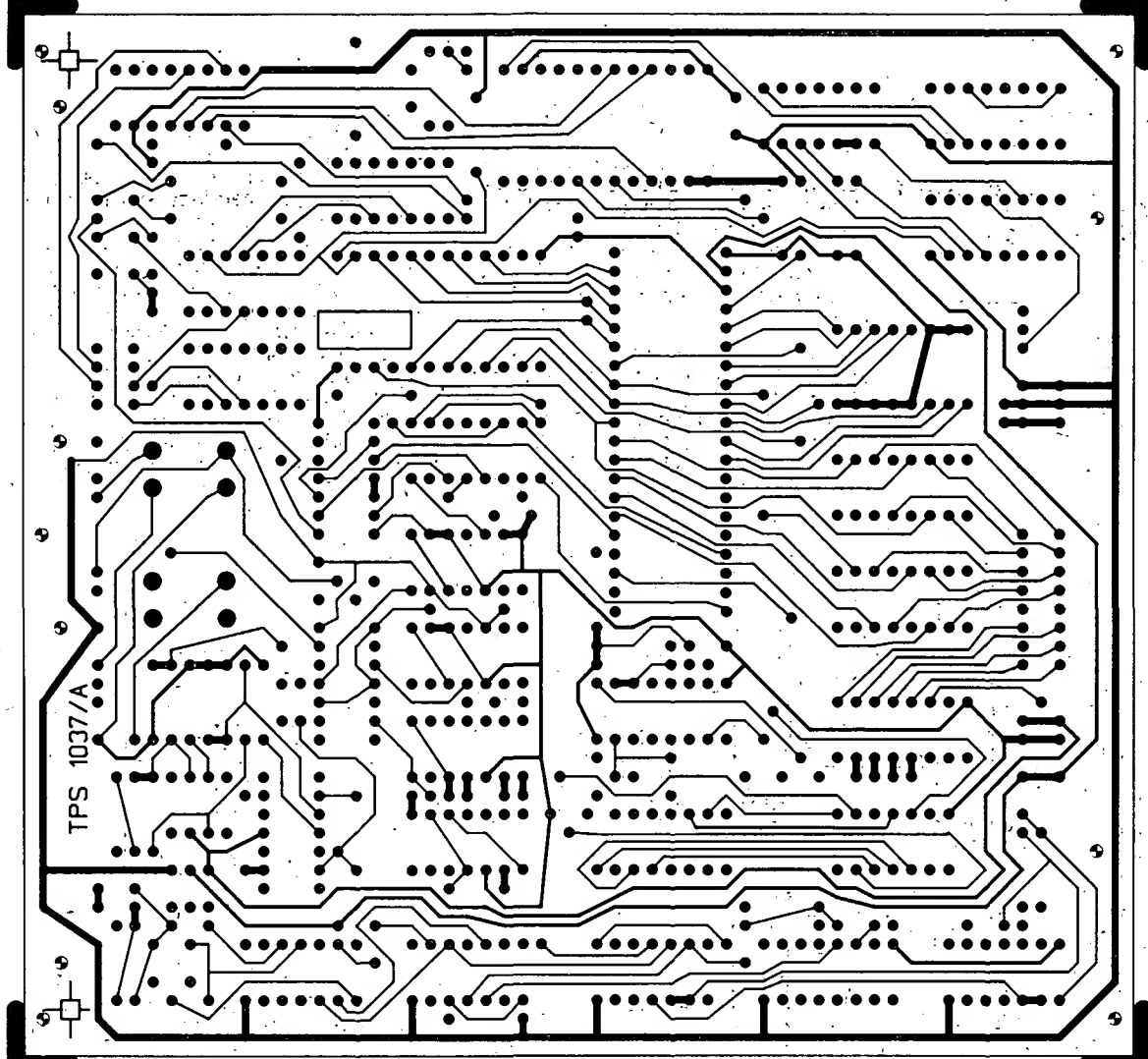


Obr. 13. Zapojení kabelu pro magnetofon

Obr. 9. Deska DSM-1 (viz druhou stranu obálky)



Obr. 10. Horní strana desky s plošnými spoji (DSM-1)



Obr. 11. Spodní strana desky s plošnými spoji (DSM-1)

Všechny desky s plošnými spoji v tomto čísle AR B jsou v měřítku 1:1

Deska RAM-32

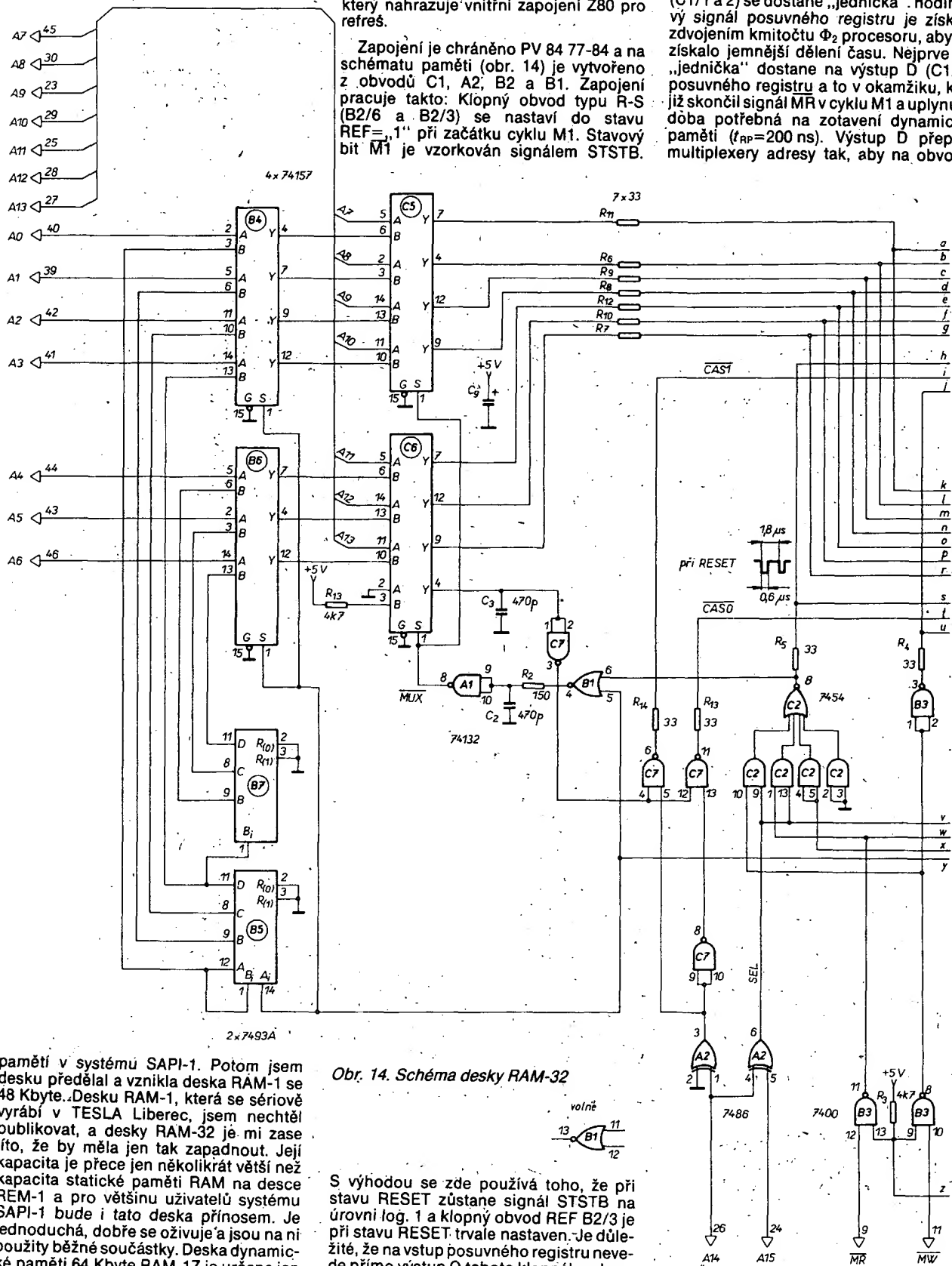
Jak je vidět z názvu desky, není RAM-32 standardní součástí systému SAPI-1. Desku se 32 Kbyte dynamické paměti jsem udělal pro ověření funkce dynamických

Popis zapojení desky

Deska RAM-32 je nejjednodušší aplikací dynamických pamětí u systému s mikroprocesorem 8080A. Podobně byly zapojeny rozšiřovací moduly paměti RAM pro systémy ZX-81. Jedinou zvláštností je zde obvod zajišťující reforeš v cyklu M1, který nahrazuje vnitřní zapojení Z80 pro reforeš.

Zapojení je chráněno PV 84 77-84 a na schématu paměti (obr. 14) je vytvořeno z obvodů C1, A2, B2 a B1. Zapojení pracuje takto: Klopový obvod typu R-S (B2/6 a B2/3) se nastaví do stavu REF=„1“ při začátku cyklu M1. Stavový bit M1 je vzorkován signálem STSTB.

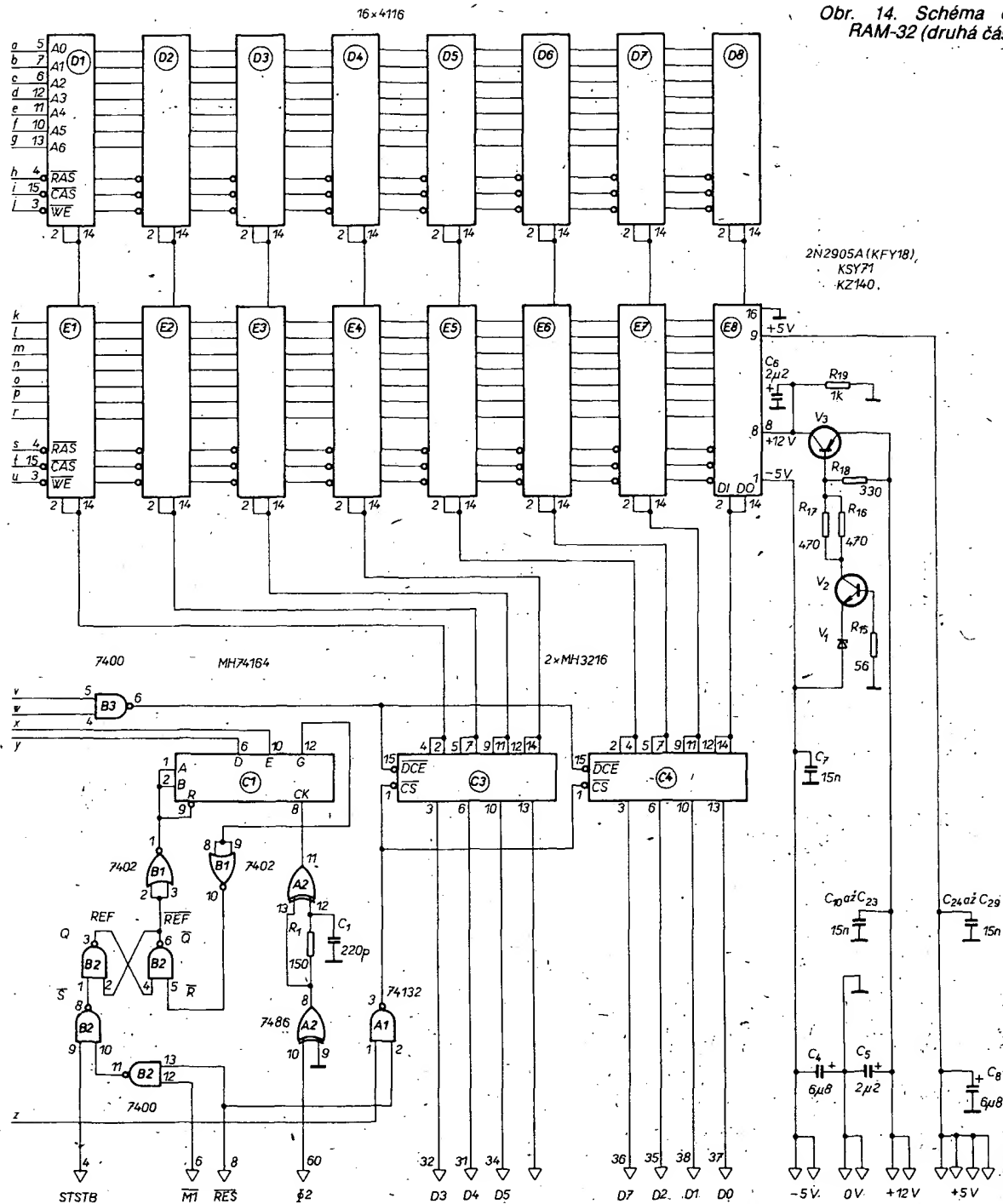
vacím vstupu (B2/5) úroveň log. 0. Pak výstup Q „poslouchá“ vstup B2/5 a po skončení jednoho cyklu se posuvný registr 74164 (C1) vynuluje a hned začne další cykl. Tímto způsobem je zajištěn reforeš při stavu RESET. Jinak probíhá reforeš tak, že na začátku cyklu M1 se přestane nulovat posuvný registr a na jeho sériový vstup (C1/1 a 2) se dostane „jednička“. Hodinový signál posuvného registru je získán zdvojením kmitočtu Φ_2 procesoru, aby se získalo jemnější dělení času. Nejprve se „jednička“ dostane na výstup D (C1/6) posuvného registru a to v okamžiku, kdy již skončil signál MR v cyklu M1 a uplynula doba potřebná na zotavení dynamické paměti ($t_{RP}=200$ ns). Výstup D přepne multiplexery adresy tak, aby na obvody



Obr. 14. Schéma desky RAM-32

paměti v systému SAPI-1. Potom jsem desku předělal a vznikla deska RAM-1 se 48 Kbyte. Desku RAM-1, která se sériově vyrábí v TESLA Liberec, jsem nechtěl publikovat, a desku RAM-32 je mi zase líto, že by měla jen tak zapadnout. Její kapacita je přece jen několikrát větší než kapacita statické paměti RAM na desce REM-1 a pro většinu uživatelů systému SAPI-1 bude i tato deska přínosem. Je jednoduchá, dobře se oživuje a jsou na ní použity běžné součástky. Deska dynamické paměti 64 Kbyte RAM-12 je určena jen pro systémy s mikroprocesorem Z80 a tak nebyť desky RAM-32, nebyla by v tomto čísle publikována žádná velká paměť pro JPR-1.

S výhodou se zde používá toho, že při stavu RESET zůstane signál STSTB na úrovni log. 1 a klopový obvod REF B2/3 je při stavu RESET trvale nastaven. Je důležité, že na vstup posuvného registru nevede přímo výstup Q tohoto klopového obvodu, ale negovaný výstup (B2/6) Q přes invertor B1/1. Zapojení využívá zakázaného stavu u klopových obvodů R-S, při němž je na nastavovacím vstupu (B2/1) i nulo-



Obr. 14. Schéma desky RAM-32 (druhá část)

MHB4116 prošla adresa z reforese čítače (B5, B7). O „jedny hodiny“ později se objeví jednička na výstupu E (C1/10) posuvného registru a ta vytvoří signál RAS, který zajistí reforese na adrese dané čítačem. O dva hodinové impulsy později se objeví jednička na výstupu G (C1/12) a ta přes invertor B1/10 vynuluje klopný obvod REF a pak celý posuvný registr. Týlovou hranou impulsu na výstupu D posuvného registru se inkrementuje čítač, aby příští reforese proběhl na další adrese.

Dekodér adresy je na desce RAM-32 tvořen hradlem 7486 (EX-OR). Výstup hradla A2/6 generuje signál SEL, který má úroveň log. 1 jen tehdy, jsou-li odlišné adresové bity A14 a A15. Paměť je tedy „posazena“ pevně jako 2. a 3. čtvrtina adresového prostoru 64 Kbyte. První ad-

resa paměti je 4000 (HEX) a to je pro JPR-1 a MICROBASIC správné. Je-li signál SEL = „1“, pak signály M \bar{R} a MW generují přímo RAS (C2/8), po zpoždění se generuje signál MUX a po dalším zpoždění signál CAS 0 nebo CAS 1. Popis předávání adresy dynamickým pamětem pomocí RAS a CAS je u desky RAM-12.

Přepínání adres mezi třemi zdroji (čítačem reforese, spodními adresami a horními adresami) zajišťují multiplexery B4, B6, C5 a C6.

Oživení desky na přípravku TST-03 je jednoduché, pouze obvody reforese je lépe oživit až v počítači, protože potřebujeme reálný hodinový signál Φ_2 .

Na obr. 15 a 16 je rozložení součástek na desce RAM-1. Upozorňuji na to, že existovala pracovní předloha desky s plošnými spoji pro tuto desku a na ní byly všechny obvody MHB4116 „vzhůru nohama“ (výřezem obrácené). Potom jsem předlohu předělal, protože se mi nelíbila. Obě předlohy lze rozeznat na

první pohled, ale raději na to upozorňuji, protože původní předloha koluje mezi „mikroprocesorovým lidem“.

Na obr. 17 je horní strana desky s plošnými spoji a na obr. 18 je spodní strana.

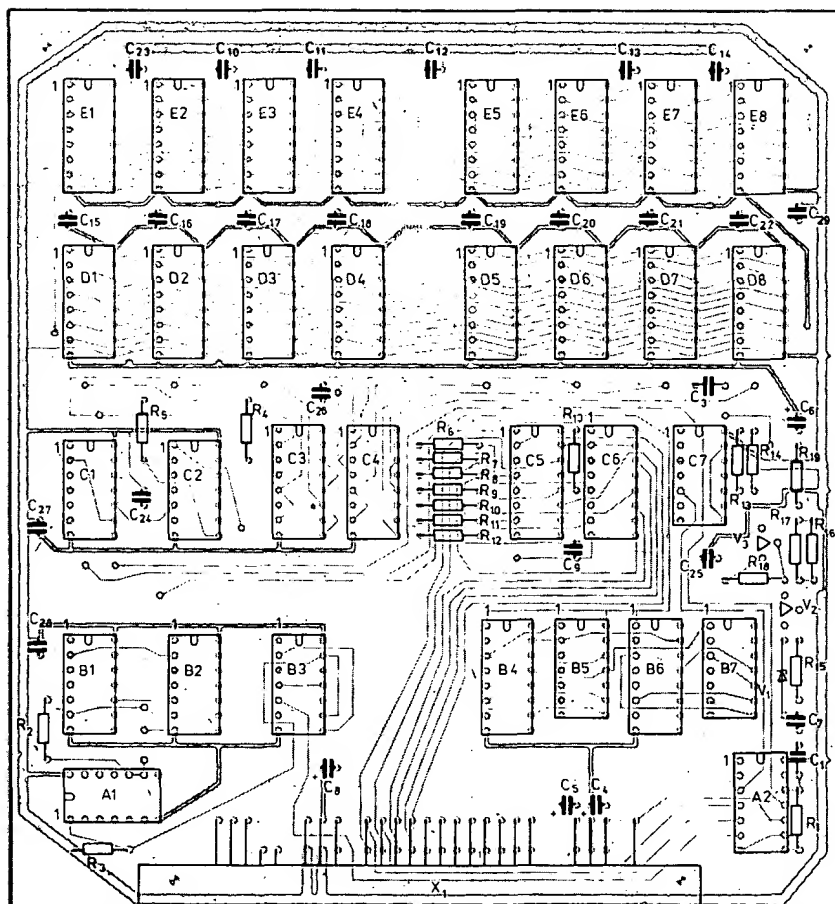
Seznam součástek pro desku RAM-32

Integrované obvody

B2, B3, C7	MH7400
B1	7402PC
A2	7486PC
B5, B7	MH7493A
C2	MH7454
B4, B6,	
C5, C6	74157PC
C1	MH74164
A1	UCY74132
C3, C4	MH3216
D1 až D8,	
E1 až E8	MHB4116

Rezistory (TR 191, 10 %)

R ₁ , R ₂	150 Ω
---------------------------------	--------------



Obr. 15. Rozložení součástek na desce RAM-32

Obr. 16. Deska RAM-32 (viz 2. str. obálky)

R ₃	4,7 kΩ
R ₄ , R ₅	
R ₆ až R ₁₄	33 Ω
R ₁₅	56 Ω
R ₁₆ , R ₁₇	470 Ω
R ₁₈	330 Ω
R ₁₉	1 kΩ

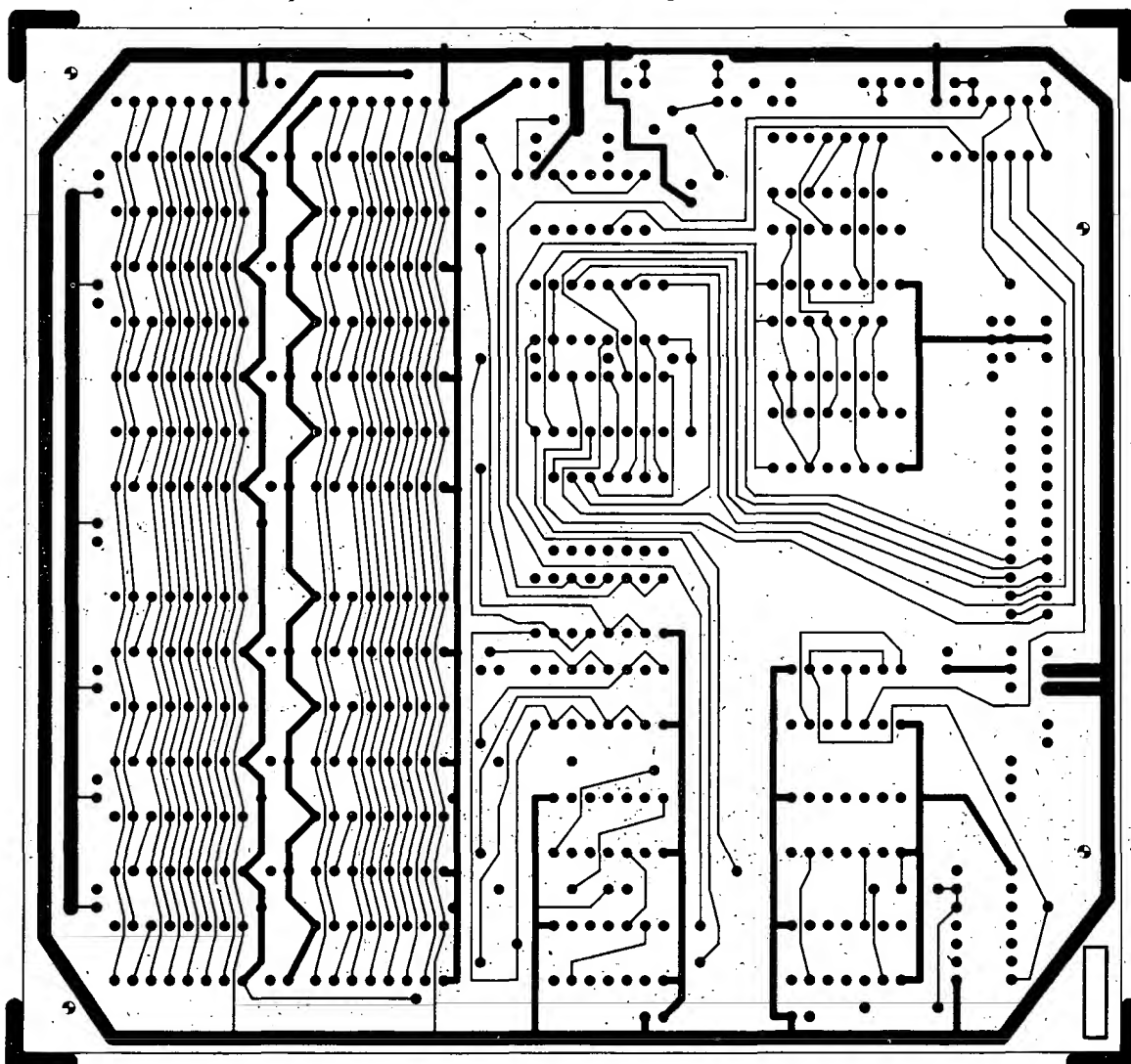
Kondenzátory

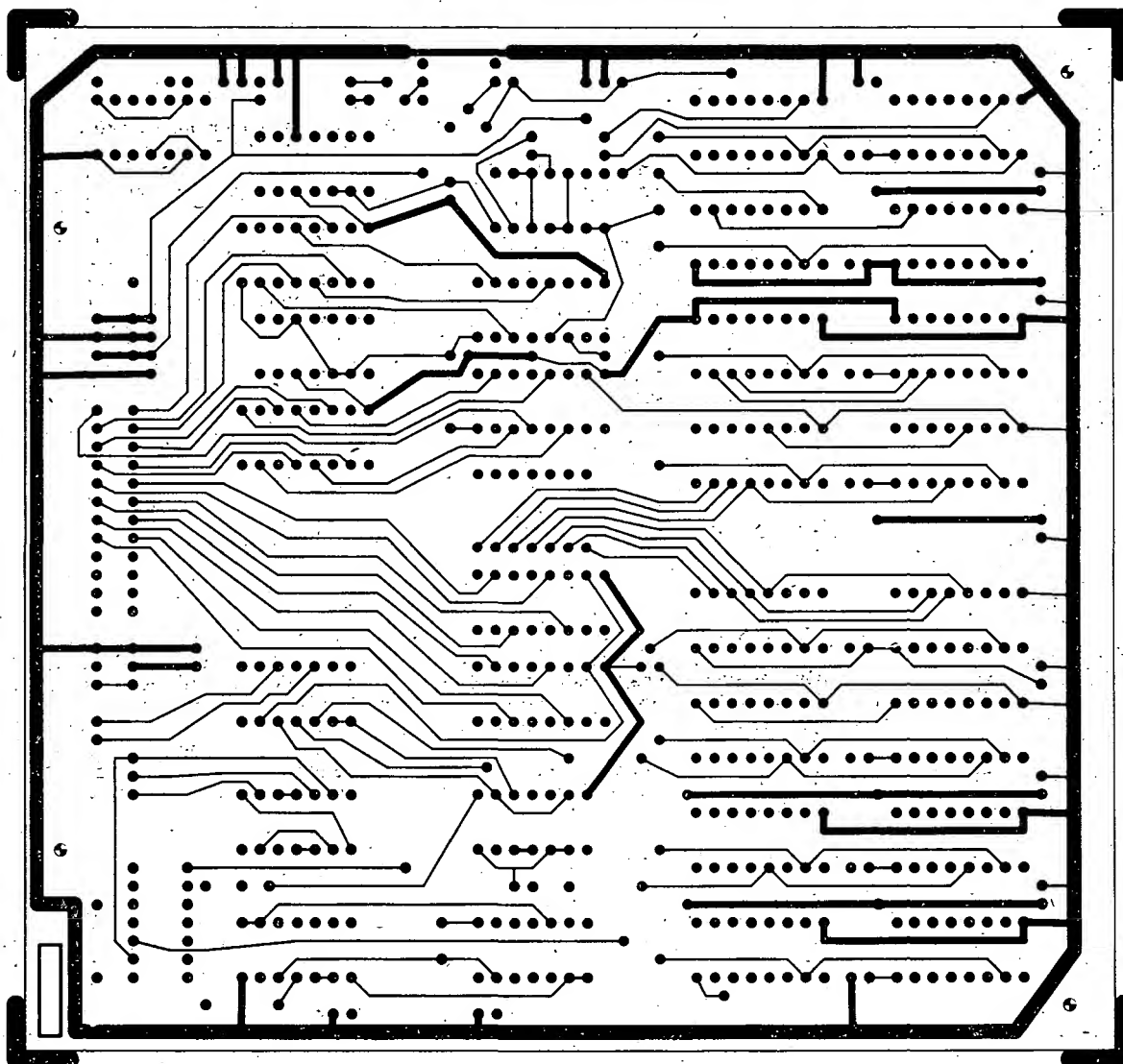
C ₁	220 pF, TK 795
C ₂ , C ₃	470 pF, TK 795
C ₄ , C ₈	6,8 μF, TE 121
C ₅ , C ₆	2,2 μF, TE 123
C ₇ , C ₉ až C ₂₉	15 nF, TK 783

Ostatní součástky

diode KZ140 (V₁)
 tranzistor KSY71 (V₂)
 tranzistor 2N905A (V₃)
 konektor FRB TY517 6211 (X₁)

Obr. 17. Deska s plošnými spoji RAM-32, horní strana





Obr. 18. Deska s plošnými spoji RAM-32,
dolní strana

Mikropočítačový vývojový systém JPR-1Z

Úvod

Přiznávám, že patřím mezi konzervativní vývojáře. Nerad se pouštím do něčeho nového, pokud to staré ještě splňuje průměrné požadavky doby. Prakticky od počátku vývoje JPR-1 do mne můj dvorní programátor Honza Mercl hučel, že by měl mít systém možnost provozovat operační systém CP/M a další radili, abych použil mikroprocesor Z80. Já jsem však stavěl malý jednoduchý mikropočítač a MICROBASIC a 8080A bylo zrovna to, co jsem potřeboval. Nedostatek jednočipových řadičů floppydisku mě utvrzoval v tom, že tak malý systém nebude mít vhodný řadič disku, a proto jsem o operačním systému CP/M neuvažoval. Po definování sběrnice a jejím rozšíření mezi uživatele jsem si nemohl dovolit měnit signály tak, aby byla možná předadresace pamětí, nutná pro systém CP/M. Řadič floppydisku lze ovšem navrhnout i bez jednočipového kontroléru, ale obvykle je nutné použít buď hodně integrovaných obvodů (asi 100), nebo řešit řadič pomocí obvodů MH3000 (SM 50/40, MIRIS). Obě řešení mně nebyla cizí, protože jsem realizoval řadič RFD pro počítač JPR-12R z běžných obvodů i řadič disku a magne-

tické pásky pro JPR-12R ze stavebnice obvodů řady 3000. Uvedená řešení však z hlediska velikosti desek systému SAPI-1 a požadavku na energii ze zdroje nebyla pro systém přijatelná.

Po dvou letech přemýšlení se mi však podařilo navrhnout řadič floppydisku z dostupných součástek a s přijatelnými rozměry. První funkční vzorek řadiče byl pouze pro disky o průměru 5,25" a vešel se na jednu desku systému. Většina funkcí byla řízena programově mikropočítačem JPR-1. Řadič pracoval dobře, ale nereagoval zcela správně na všechny možné stavy a havárie. Při obsluze disku je nutné nejen stačit přenášet data, ale ještě hledat chyby a umět se po nich správně zachovat. Protože naším cílem bylo používat disky o průměru 8" s přenosovou rychlostí 32 μ s na jeden byte, bylo nutné řadič předělat a odstranit závady z funkčního vzorku. Tak vznikl dvoudeskový řadič RPD-1, schopný obsloužit dva disky 5,25" nebo dva disky 8". To, že vznikl řadič floppydisku pro SAPI-1, ještě nebylo pro mne tak důležité, abych začal pracovat na systému pro CP/M. Rozhodující pro vznik floppydiskového systému s procesorem JPR-1A byl nedostatek programů. Dva roky jsem neměl pro SAPI-1 nic jiného než MICROBASIC. Ono napsat nebo opsat program to ještě jde, ale zdokumentovat ho tak, aby byl prodejný, to není jednoduché. A skutečně se nenalézal nikdo, kdo by upravil pro SAPI-1 velký

BASIC a další potřebné programy. Myslím, že hlavní příčinou byly peníze. Neměl jsem totiž možnost tuto práci dobře zaplatit. A tak jsem udělal za tři týdny desku JPR-1A, která bez jakékoli změny sběrnice umí systém CP/M. Honza za ještě kratší dobu napsal potřebné programy a rutiny. S příchodem CP/M jsem se již nemusel doprošovat „pánů“ programátorů, ani ve Svazarmu, ani jinde. Pod CP/M nám dnes pracují programy z celého světa i programy ze systému SM 50/40 a Slušovic. Jeden program nám však nepracoval a to TURBO PASCAL. Ten je napsán v kódu mikroprocesoru Z80. Proto jsme udělali desku JPR-1Z s mikroprocesorem Z80. Další podmínkou pro vznik celého systému 1Z bylo to, že jsem nechtěl popisovat v AR řady B desky sériově vyráběné, ale chtěl jsem uživatele systému SAPI i ostatní zájemce o mikroelektroniku přenést opět před současný stav vývoje i výroby, jako tomu bylo u JPR-1. Vznikl tak systém s příponou 1Z (nebo chcete-li TURBO systém, protože vznikl na základě jediného programu, který jsme chtěli na našem systému také mít). Systém jsme doplnili řadičem floppydisku s obvodem 8271 a s přenosem DMA, dále pamětí 64 Kbyte, deskou simulátoru a programátoru paměti EPROM a displejem podobným, jako mají systémy VG 3000, TRS-80 a TNS. Displejem jsme doplnili systém o českou abecedu, malá písmena a o semigrafiku. Systém, se kterým se seznámíte, je asi poslední úpravou systému SAPI-1. Rozšíření šestnáctibitových mikropočítačů kompatibilních s IBM PC nás natolik láká,

že se začíná rodit systém JPR-2 s novou sběrnicí a novými deskami. Ale o něm až tak za dva roky na stránkách tohoto časopisu. Jak jsem říkal, jsem konzervativní, ale snad ne moc.

Deska procesoru, JPR-1Z

Deska procesoru JPR-1Z vychází z desky JPR-1A. Tyto dvě desky jsou v mikroprocesoru zcela zaměnitelné. Deska již není jednodeskový mikroprocesor, jako tomu bylo u JPR-1. Na desce JPR-1Z již není paměť RAM a proto sama o sobě nemůže tato deska pracovat. Procesor JPR-1Z je určen do systémů, které používají operační systém CP/M. Oproti desce JPR-1A, na které je použit mikroprocesor MHB8080A, je na desce JPR-1Z mikroprocesor Z80. Mikroprocesor Z80 má rozšířený soubor

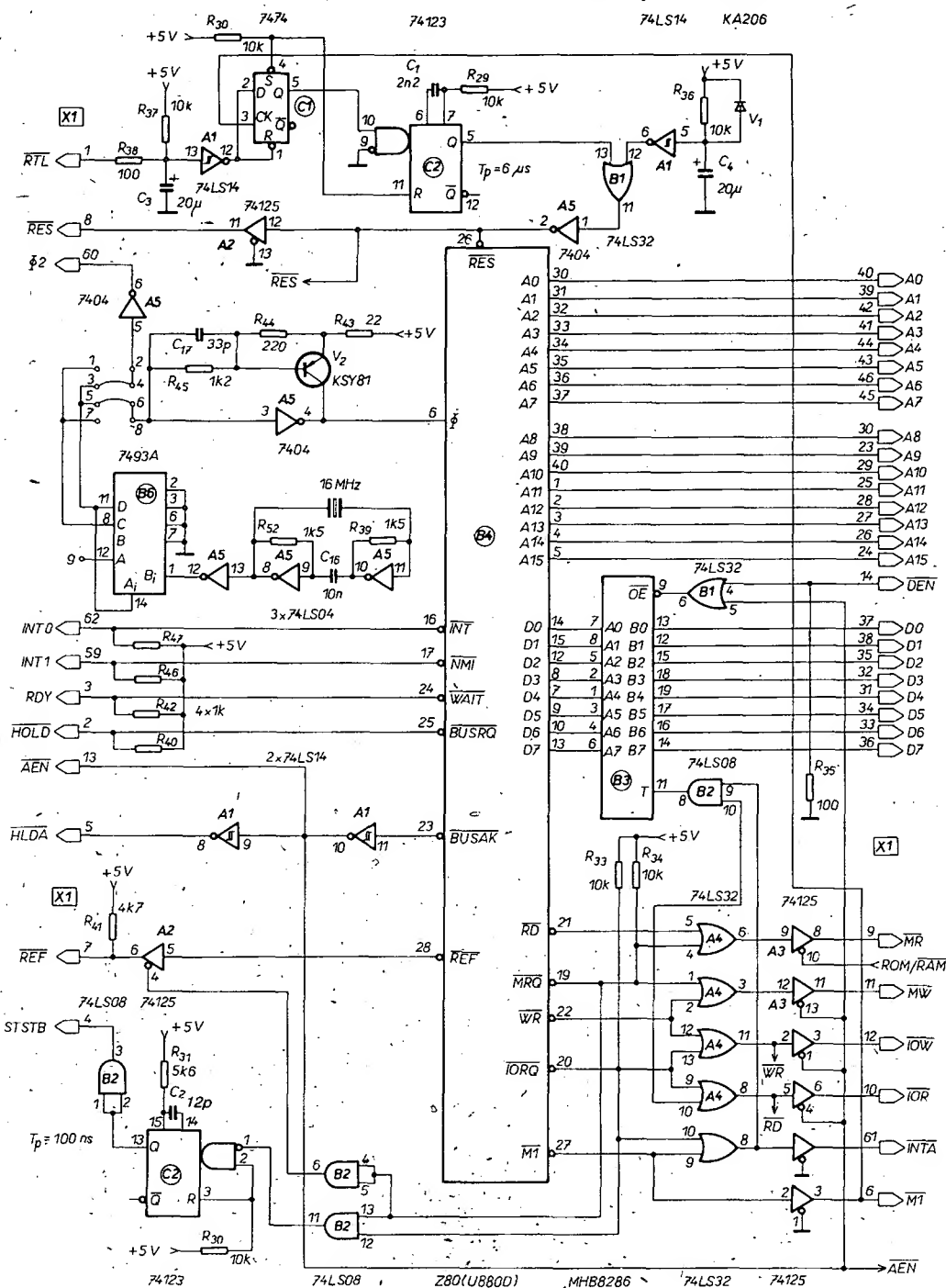
instrukcí a existuje část programů pracujících pod CP/M, vyžadující právě soubor instrukcí Z80. Jinak nepřináší deska JPR-1Z oproti JPR-1A žádné výhody, neboť musela být dodržena sběrnice i rychlost procesoru.

Schéma zapojení desky JPR-1Z

Schéma desky je rozděleno na tři části. Část první (obr. 19) obsahuje mikroprocesor a přídavné obvody pro hodiny a připojení na sběrnici. Část druhá (obr. 20) obsahuje porty a jak uvidíte sami, neliší se příliš od původní desky JPR-1, část třetí (obr. 21) obsahuje dekodéry adres a paměť EPROM.

Srdcem desky je mikroprocesor Z80 nebo U880D z NDR. Kmitočet hodinového signálu procesoru je 2 MHz. Hodinový

signál vzniká v krystalovém oscilátoru tvořeném obvodem A5/10 (obvod A5, výstup 10) a A5/8. Po vytváření hodinových impulsů obvodem A5/12 je kmitočet oscilátoru dělen čítačem B6. Ve schématu je předepsán čítač MH7493A, je však možno použít i krystal 10 MHz a pak je nutné osadit čítač v pozici B6 obvodem MH7490A. Čítač se pak zapojí jako dělič 5:1. Při použití předepsaného krystalu 16 MHz musí dělič dělit 4:1. Je možné zapojit výstupy děliče i tak, že na sběrnici jde signál hodinového kmitočtu 2 MHz a do procesoru 4 MHz. V tomto zapojení však nebyl procesor SAPI-1 vyzkoušen. Hodinový signál procesoru je tvarován na potřebnou úroveň zapojením doporučeným v katalogu. Tvarovací obvod je tvořen tranzistorem V₂ a invertorem A5/4. V podstatě jde o to, aby úroveň hodinové-



Obr. 19. Schéma JPR-1Z, část 1, procesor

ho signálu do procesoru byla při log. 1 vyšší, než zaručují obvody TTL.

Dalším samostatným obvodem na desce procesoru je generátor signálu RESET. Signál RESET se odvozuje od zapnutí napájení a od signálu RTL, který značí, že bylo stlačeno tlačítko RESET. Zapojení je opět převzato z katalogu a zajišťuje zkrácení signálu RESET od tlačítka, aby nebyla ohrožena činnost dynamických pamětí v systému. Při dlouhém signálu RESET by se přerušil; refreš a paměť by ztratila svůj obsah. Délka signálu RESET, vyráběného monostabilním obvodem C2/5, je stanovena s ohledem na požadovanou délku signálu RESET pro obvod řadiče floppydisku I8271. Signál RESET také nuluje porty na desce JPR-12.

Signály WAIT a BUSRQ jsou pouze přejmenovány a ošetřeny rezistory, připojenými na +5 V a vyvedeny na sběrnici jako RDY a HOLD. Potvrzení žádosti o zapůjčení sběrnice při DMA je vedeno z procesoru jako BUSAK (B4/23) a invertováno. Vznikne tak signál AEN (povolení adresy), který je jednak veden na sběrnici a jednak řídí třístavové vysíláče 74125, které generují řídící signály sběrnice, a dále otevírá zesilovač datových signálů B3. Signál AEN je pak znovu invertován

a vyveden na sběrnici jako HLDA (potvrzení DMA).

Protože jsme chtěli použít u systému JPR-12 speciálně vyvinutou paměť DRAM, vyvedli jsme na špičku 7 konektoru X₁ signál REF, který je obvodem A2/6 vynásoben signálem MRQ. Na této špičce sběrnice ARB-1 je jinak běžně definován signál IEN (povolení přerušení), kterého však u systému SAPI-1 nikde nevyužíváme.

Pro správnou funkci některých desek systému bylo nutno vyrobit signál STSTB, který mikroprocesor Z80 nemá. Signál je vyráběn monostabilním obvodem C2/13 z počátku aktivace signálu MRQ. Je důležité, aby STSTB nebyl příliš „široký“, proto je doporučená šířka 100 ns.

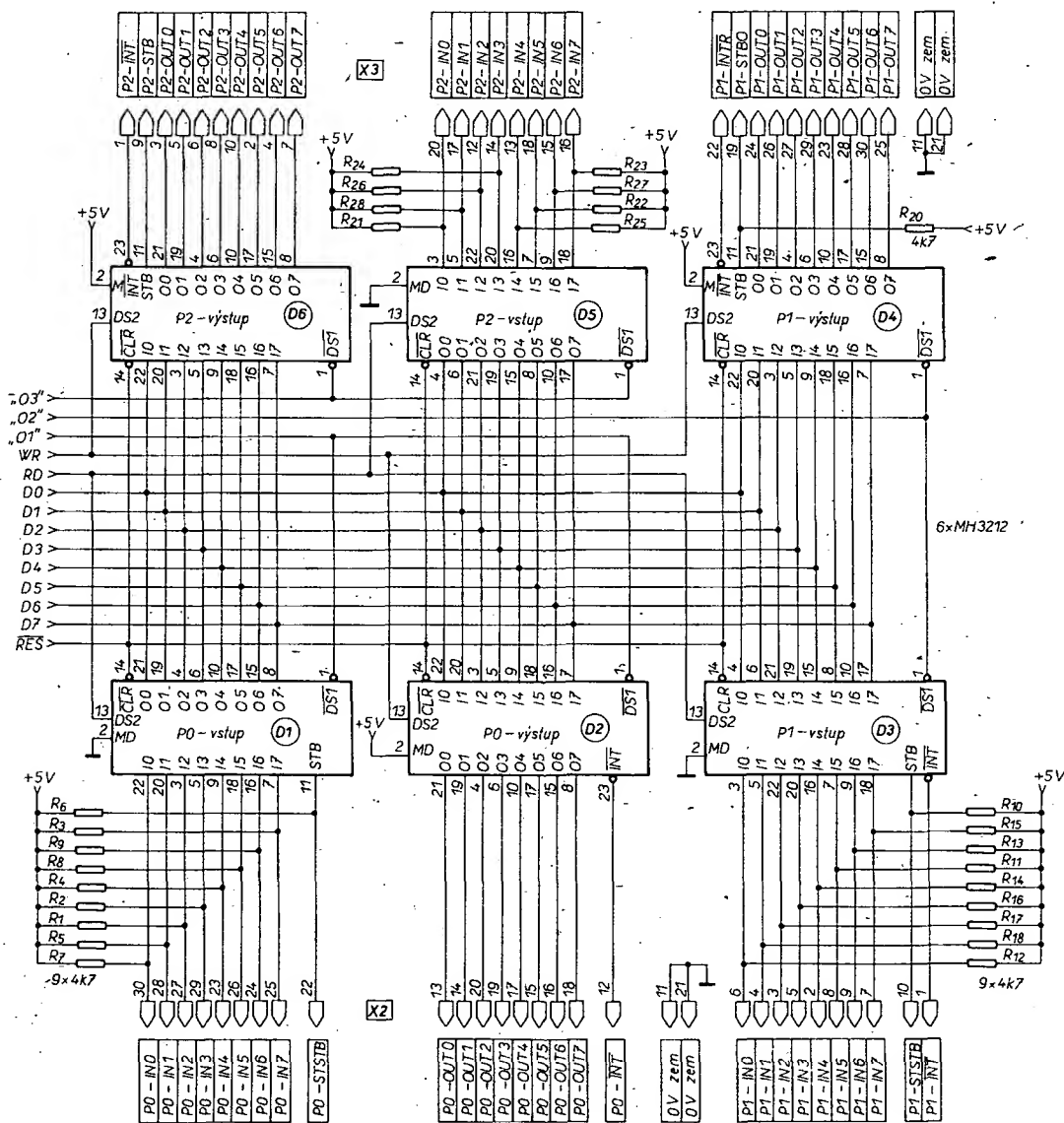
Pro dodržení již definované sběrnice bylo nutné získat ze signálů Z80 standardní řídící signály mikroprocesoru 8080A (MR, MW, IOR, IOW a INTA). Signály jsou překódovány hradly OR 74LS32 a potom jsou od sběrnice odděleny třístavovými zesilovači 74125 (A3, A2). Jak uvidíme dále, liší se řízení vysíláče signálu MR (A3/8) od ostatních.

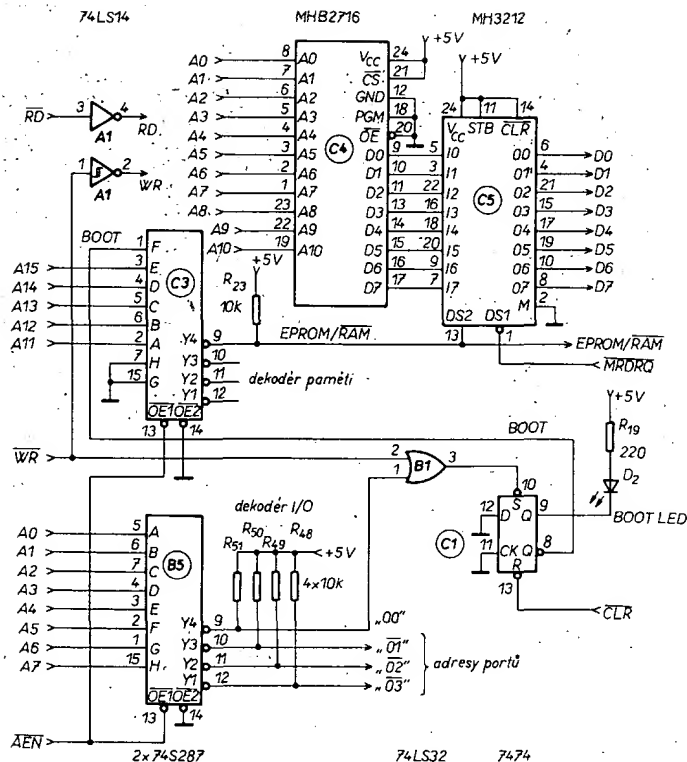
Protože u mikroprocesoru Z80 není obvod podobný obvodu 8228, bylo nutné zesílit data vysílaná na sběrnici obvodem MHB8226 (B3).

Druhá část schématu obsahuje porty, které jsou tvořeny šesti obvody MH3212. Tři porty jsou vstupní a tři výstupní a zapojení adresy konektoru bylo dodrženo podle desky JPR-1. Rozdíl je v tom, že na desce JPR-12 jsou porty adresovány jako I/O (IOR a IOW).

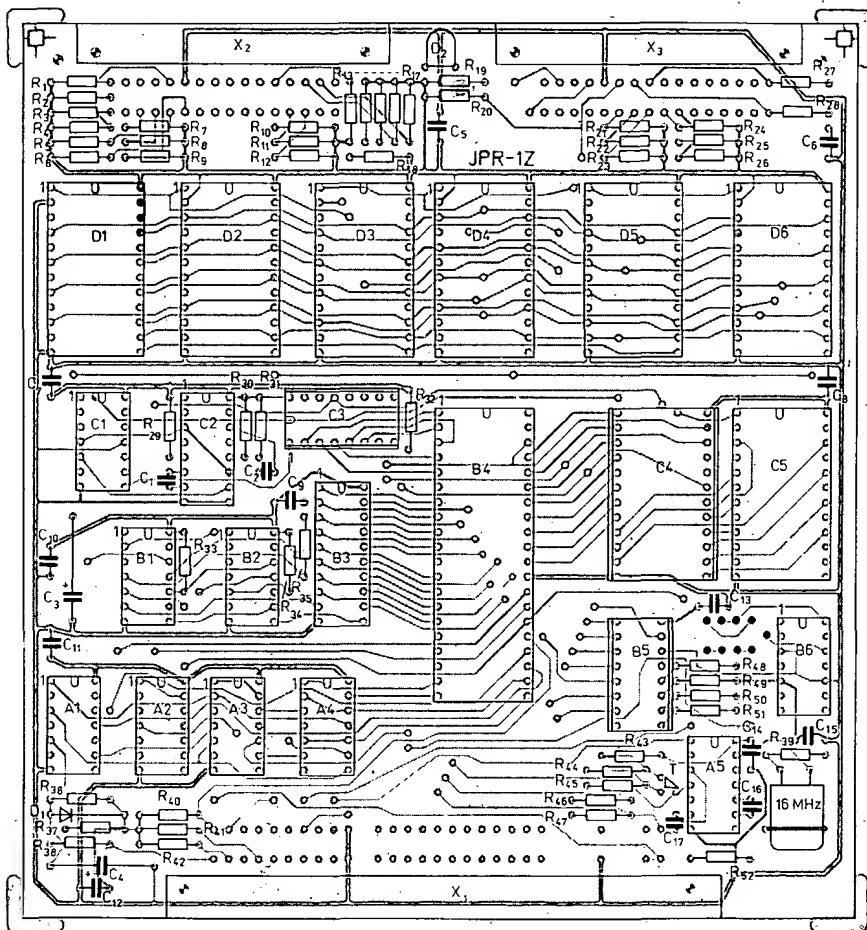
Třetí část schématu (obr. 21) zobrazuje dekodéry adres a paměť EPROM. Dekodér adresy vyšel složitější než u desky JPR-1A. Mikroprocesor 8080A vysílá adresu portů jak po spodních adresách, tak po horních. Proto u něj stačí jeden dekodér hlídající horních 8 adres dekodovat jak porty, tak paměť. Na desce JPR-12 jsou dvě paměti PROM ve funkci dekodéru adres. Paměť MH74S287 (B5) dekoduje adresy periférií. Vybírá adresu 0 pro přepínání tzv. klopného obvodu BOOT, a dále adresy 1, 2 a 3 pro porty P0, P1 a P2. Dekodér je blokován signálem AEN, aby nereagoval na adresy při přenosu DMA.

Paměť MH74S287 (C3) dekoduje adresu paměti po oblastech 2 Kbyte. Do dekodéru adresy je zaveden také signál BOOT, takže je možné, aby se adresace paměti změnila v závislosti na stavu klopného obvodu BOOT. Tento klopný obvod (C1/9) je po zapnutí nebo po stlačení tlačítka RESET nastaven do stavu BOOT = „1“. Dekodér paměti je naprogramován tak, že





Obr. 21. Schéma JPR-1Z, část 3, dekodéry adres a BOOT EPROM



Obr. 22. Rozložení součástek na desce JPR-1Z

Obr. 23. Deska JPR-1Z (viz třetí stranu obálky)

74LS00	K555LA3
74LS04	K555LN1
74LS08	K555LI1
74LS02	K555LE1
74LS32	K555LL1
74LS14	K555TL2
74LS85	K555SP1
74LS138	K555ID7
74LS174	K555TM9
74125	K155LP8
74173	K155IR15

Obr. 24. Ekvivalenty SSSR obvodů řady 74, použitých v tomto čísle

pro BOOT = „1“ povoluje pro adresy 0000 až 07FF (HEX) čtení z paměti EPROM (C4) tím, že aktivuje signálem DS2=1 třístavový zesilovač MH3212 (C5). Současně však pro tuto oblast paměti nedovolí průchod signálu MR na sběrnici (A3/10). Tím je pro BOOT paměť konfigurována tak, že první dvě „kila“ jsou EPROM (C4) a dalších 62 K může být na sběrnici, ať už jako RAM nebo EPROM. Přitom není přerušen zápis do paměti RAM, která může být pořád adresována na sběrnici od nuly.

Po skončení programu, který zavede operační systém, může být použita instrukce OUT 0 (IOW na adresu 0) a ta způsobí překlopení klopného obvodu C1/9 do stavu BOOT = „0“. Dekodér adresy C3 pak je naprogramován tak, že se z paměti EPROM již nečte a je povolen signál MR pro celou paměť 64 Kbyte. Pro orientaci je stav BOOT indikován diodou LED, která po „natažení“ operačního systému zhasne.

Na obr. 22 a 23 je rozložení součástek na desce JPR-1Z. Na desce jsou použity obvody řady LS. Používáme sovětské obvody řady K555, dodávané k. p. TESLA DIZ. Převodní tabulka sovětských obvodů použitých na deskách, otištěných v tomto čísle AR řady B, je na obr. 24. Používání obvodů řady 74LS se není možno vyhnout. Malé odběry vstupů umožňují lépe využít povolené zátěže signálů sběrnice. Hlavní je však malý odběr proudu obvody řady 74LS z napájecího zdroje.

Většina z vás jistě viděla na výstavách otevřený počítač PMD-85. Osobní počítač v tak malém prostoru bez ventilátoru, postavený na obvodech běžné řady 74, se jen těžko „uchladí“. S rostoucí teplotou se velmi rychle zmenšuje spolehlivost všech součástek. Počítač třídy IBM PC již dokonce nebude možno bez obvodů řady 74LS vyrábět ve stolním provedení.

Z těchto důvodů jsme u systému SAPI-1 začali používat sovětské obvody řady K555. Některé obvody této řady se ani v řadě našich obvodů nevyskytují (hradlo OR 74LS32, tvarovač 74LS14) a jistě uznáte, že bez těchto obvodů se výpočetní technika dělat nedá. TESLA Rožnov zapomněla na řadu obvodů TTL a již úplně pozapomněla na řadu 74LS. Konstrukteři systémů SMEP a JSEP, kteří by měli klást požadavky na další směry rozvoje integrovaných obvodů pro výpočetní techniku, tak nečiní. Je sice pravda, že jsme dosáhli velkého pokroku ve výrobě obvodů VLSI v technologii NMOS a že jsme začali vyrábět obvody řady CMOS a barevnou obrazovku. Co je to však platné, když nejvíce používanými součástkami pro mikropočítače jsou právě obvody řady 74LS. Třístavové budiče, registry a běžná hradla této řady pak umožňují, aby se dalo konstruovat na desky rozměrů Eurokarty,

Zapojení konektoru				Systém JPR-1			
Č.	Signál	Název	Typ	Č.	Signál	Název	Typ
1	RTL	tlačítko RESET	INP	2	HOLD	žádost o DMA	IN
3	RDY	READY	INP	4	STSTB	začátek cyklu	OUT
5	HLDA	potvrzení pro DMA	OUT	6	M1	příznak cyklu M1	OUT
7	REF	refreš	OUT	8	RES	nulování systému	OUT
9	MR	čtení z paměti	OUT	10	IOR	čtení z portu	OUT
11	MW	zápis do paměti	OUT	12	IOW	zápis do portu	OUT
13	AEN	povolení adres	OUT	14	DEN	povolení dat	INP
15	+5 V	napájení	NAP	16	+5 V	napájení	NAP
17	+5 V		NAP	18	+5 V		NAP
19	0 V		NAP	20	0 V		NAP
21		zem		22		zem	
23	A9	adresa	OUT	24	A15	adresa	OUT
25	A11		OUT	26	A14		OUT
27	A13		OUT	28	A12		OUT
29	A10		OUT	30	A8		OUT
31	D4	data	BD	32	D3	data	BD
33	D6		BD	34	D5		BD
35	D2		BD	36	D7		BD
37	D0		BD	38	D1		BD
39	A1	adresa	OUT	40	A0	adresa	OUT
41	A3		OUT	42	A2		OUT
43	A5		OUT	44	A4		OUT
45	A7		OUT	46	A6		OUT
47				48			
49				50			
51				52			
53	0 V	zem.	NAP	54	0 V	zem	NAP
55				56			
57				58			
59	INT1	NMI Z80	INP	60	2	hodiny 2 MHz	OUT
61	INTA	potvrzení přeruš.	OUT	62	INT0	INT Z80	INP
Číslo konektoru: X ₁ Deska/zařízení: JPR-1Z Klíčování: F3-				Konektor: TY 517 62 11 Protikus: TX 518 62 12 INP – vstupní BD – obousměrný OUT – výstupní NAP – napájení			

Obr. 25. Zapojení konektoru X₁ desky JPR-1Z.

a aby se nemusely dělat velké napájecí zdroje, které u nás navíc musí být ještě předimenzovány pro zkoušky podle platných norem. Řada těchto obvodů je nenahraditelná. Zkuste postavit třeba desku displeje, když nemáte 74LS165, 74LS373, 74LS161 atd. Některé typy lze nahradit použitím dvou obvodů, některé lze nahradit typy z řady 74. Protože však naše řada 74 je velmi chudá (skončila u čítačů), budete mít potíže „znásilnit“ čítače 74193, aby čítaly synchronně i při krácení cyklu (viz AND-1Z) a nakonec bude kon-

strukce velmi složitá a ještě to budou „kamínka“. TESLA Rožnov započala vývoj řady ALS. Já osobně jsem takové špičkové obvody ještě v žádné zahraniční konstrukci neviděl a řada 74LS díky širokému výběru obvodů a díky kompatibilitě s obvody řady CMOS zůstane ještě nejméně 10 let ve světě základem všech konstrukcí osobních počítačů a malé výpočetní techniky. Díky dodávkám sovětských obvodů řady K555 a řady K155 máme dnes možnost širšího výběru obvodů TTL. Není to však úplně bez problémů.

Dodací lhůty těchto obvodů jsou poměrně dlouhé a u nově dovážených typů nejsou zkušenosti s jejich spolehlivostí. Já sám jsem nedávno pochválil spolehlivost sovětských obvodů v podnikovém časopisu k. p. TESLA Rožnov a prakticky druhý den po vyjítí článku jsem měl asi 10 obvodů K155IR15 (74173) vyšlapaných z nefungující desky na stole. Některé výrobní série obvodů měly stejnou chybu a některé chyby se projeví až po zvýšení teploty. Trochu mě mrzí v zádech, když si představím, co by se stalo, kdybychom v systému SAPI-1 přešli na nespolehlivou součástkovou základnu. Při počtu vyráběných kusů počítačů by nestačil servis opravovat. Naštěstí však součástky v TESLA Liberec měří a celé systémy zahofují. Dodávky integrovaných obvodů by však měly být přesto zajišťovány na vyšší úrovni než dosud.

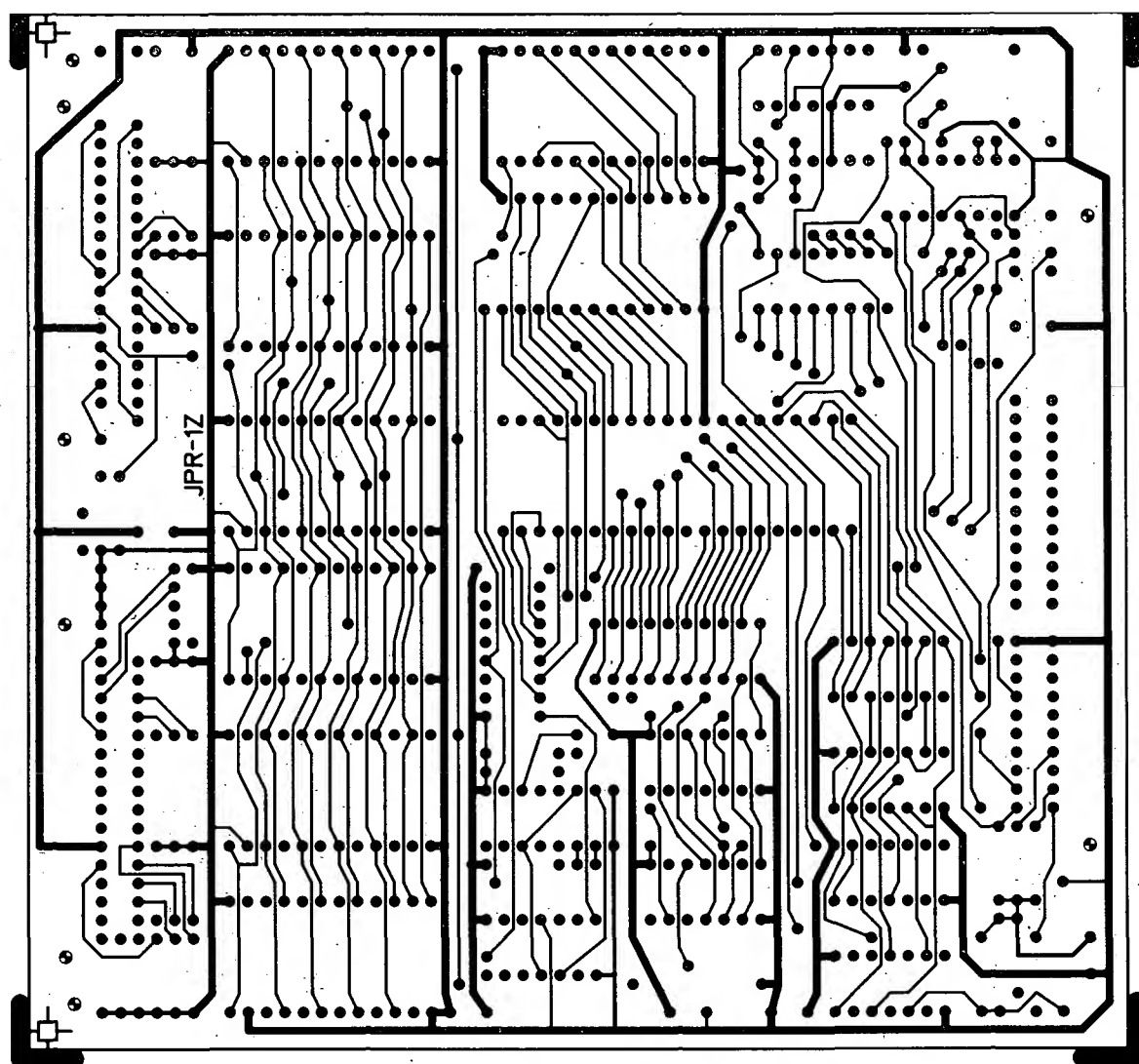
Při stavbě desky JPR-1Z si samozřejmě můžete pomoci použitím obvodů řady 74 místo řady 74LS. Ve většině případů nejsou zátěže obvodů tak na hranici, aby vznikly nějaké potíže. Dokonce i obvody 74LS14 se dají v nouzi nahradit obvody 7404. Při sériové výrobě však takové nahradě možné nejsou. Desky musí mít standardní odběr z napájecího zdroje a tvarovače se přece používají právě proto, aby tvarovaly (74LS14). Jedním z důvodů, proč publikuji návody na stavbu desek ze sovětských obvodů, je právě to, aby vznikl tlak na jejich používání a tím na jejich seriózní zajištění pro naše vývojáře a výrobu.

Deska JPR-1Z se po postavení oživuje na přípravku TST-03. Tento přípravek se velice osvědčil a díky jemu bylo oživeno již více než 100 desek různých typů. Na desce JPR-1Z se nejprve zkontroluje hodinový signál osciloskopem. Pracuje-li tvarovač hodinového signálu správně, musí mít signál na procesoru amplitudu blízkou 5 V. Při použití krystalu 10 MHz mají „hodiny“ střídou 2:3, což není na závadu. Dále se změří signál STSTB a zkontroluje se průchod signálu RESET od tlačítka a od zapnutí napájení (uzemněním kladného pólu kondenzátoru C4). Já sám zkouším desku JPR-1Z spolu s testovací pamětí EPROM, v níž mám krátký program. V programu je čtení portu 0 a co se přečte, to se zapisuje do výstupního portu 0. Totéž se provede s porty 1 a 2. Mám také přípravek, který indikuje stav všech 30 vývodů konektorů FRB diodami LED a ještě je možno přepínačem jakýkoli vývod uzemnit. Tento přípravek připojím na konektory portů a uzemňuji vstupy jednotlivých bitů portů a díky testovacímu programu se indikuje stejná změna i u bitu výstupního portu. Dále je v testovacím programu zápis na adresu paměti a čtení paměti s tím, že se adresa inkrementuje. Na přípravku TST-03 tento testovací program můžeme i krokovat a tím odhalíme špatné čtení z paměti EPROM nebo chybnou funkci RESET atd.

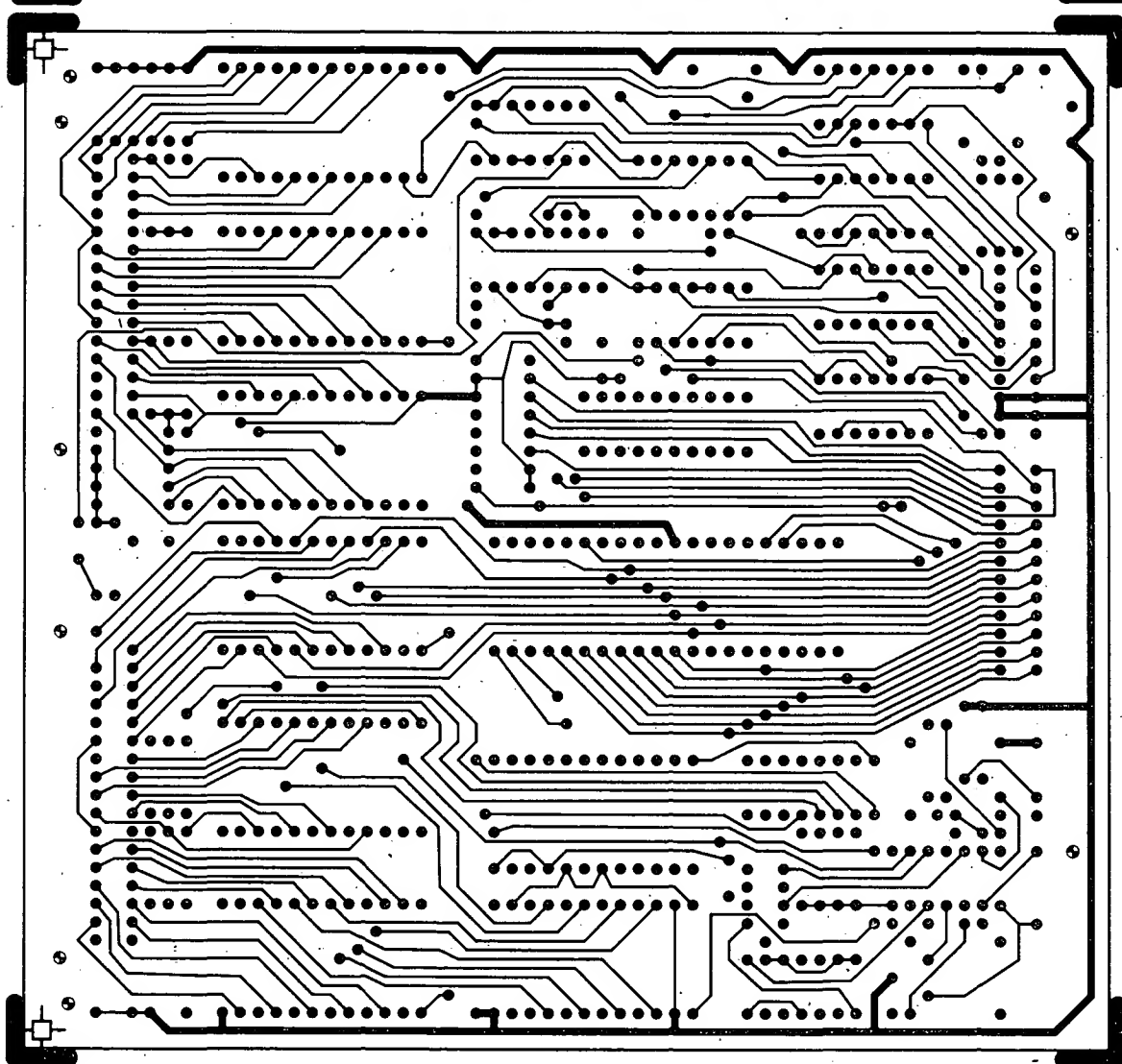
Na obr. 25 je zapojení konektoru X₁ desky JPR-1Z. Zapojení konektoru sběrnice se od JPR-1 liší signálem REF, vyvedením nemaskovatelného přerušení na místo přerušení úrovně „1“ a také tím, že desce stačí jedno napájení +5 V. Na obr. 26 je zapojení konektoru X₂ a na obr. 27 zapojení konektoru X₃. Zapojení těchto konektorů se od JPR-1 neliší.

Na obr. 28 je výpis paměti MH74S287 pro dekodér periférií a na obr. 29 výpis paměti MH74S237 pro dekodér paměti. Obsah paměti EPROM BOOT pro systém JPR-1Z bude uveden v článku o programování systému a bude zde počítáno s tím, že JPR-1Z bude mít buď připojenu klávesnici CONSUL 259.11 (podle obr. 30)

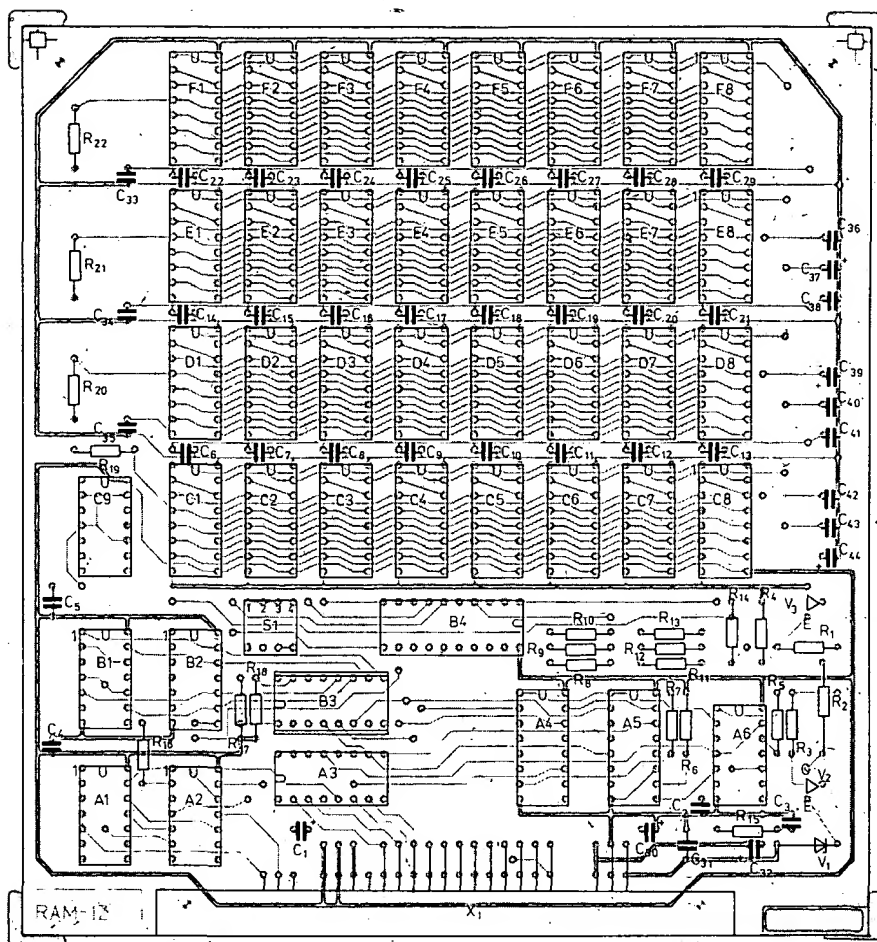
Zapojení konektoru				Systém JPR-1			
Č.	Signál	Název	Typ	Č.	Signál	Název	Typ
1	P1-INT	vstupní port P1	OUT	2	P1-IN4	vstupní port P1	IN
3	P1-IN2		IN	4	P1-IN1		IN
5	P1-IN3		IN	6	P1-IN0		IN
7	P1-IN7		IN	8	P1-IN5		IN
9	P1-IN6		IN	10	P1-STB	OUT	
11	0 V	zem	NAP	12	P0-INT	OUT	
13	P0-OUT0	výstupní port P0	OUT	14	P0-OUT1	OUT	
15	P0-OUT5		OUT	16	P0-OUT6	OUT	
17	P0-OUT4		OUT	18	P0-OUT7	OUT	
19	P0-OUT3		OUT	20	P0-OUT2	OUT	
21	0 V		NAP	22	P0-STB	IN	
23	P0-IN4	vstupní port P0	INP	24	P0-IN6	IN	
25	P0-IN7		INP	26	P0-IN5	IN	
27	P0-IN2		INP	28	P0-IN1	IN	
29	P0-IN3		INP	30	P0-IN0	IN	
Číslo konektoru: X ₂ Deska/zařízení: JPR-1Z Klíčování: F-3				Konektor: TY 513 30 11 Protikus: TX 514 30 13 OUT – výstup IN – vstup NAP – napájení			



Obr. 31. Deska s plošnými spoji JPR-1Z –
horní strana



Obr. 32. Deska s plošnými spoji JPR-1Z –
dolní strana



Obr. 36. Rozložení součástek na desce RAM-1Z

Obr. 37. Deska RAM-1Z (viz třetí stranu obálky)

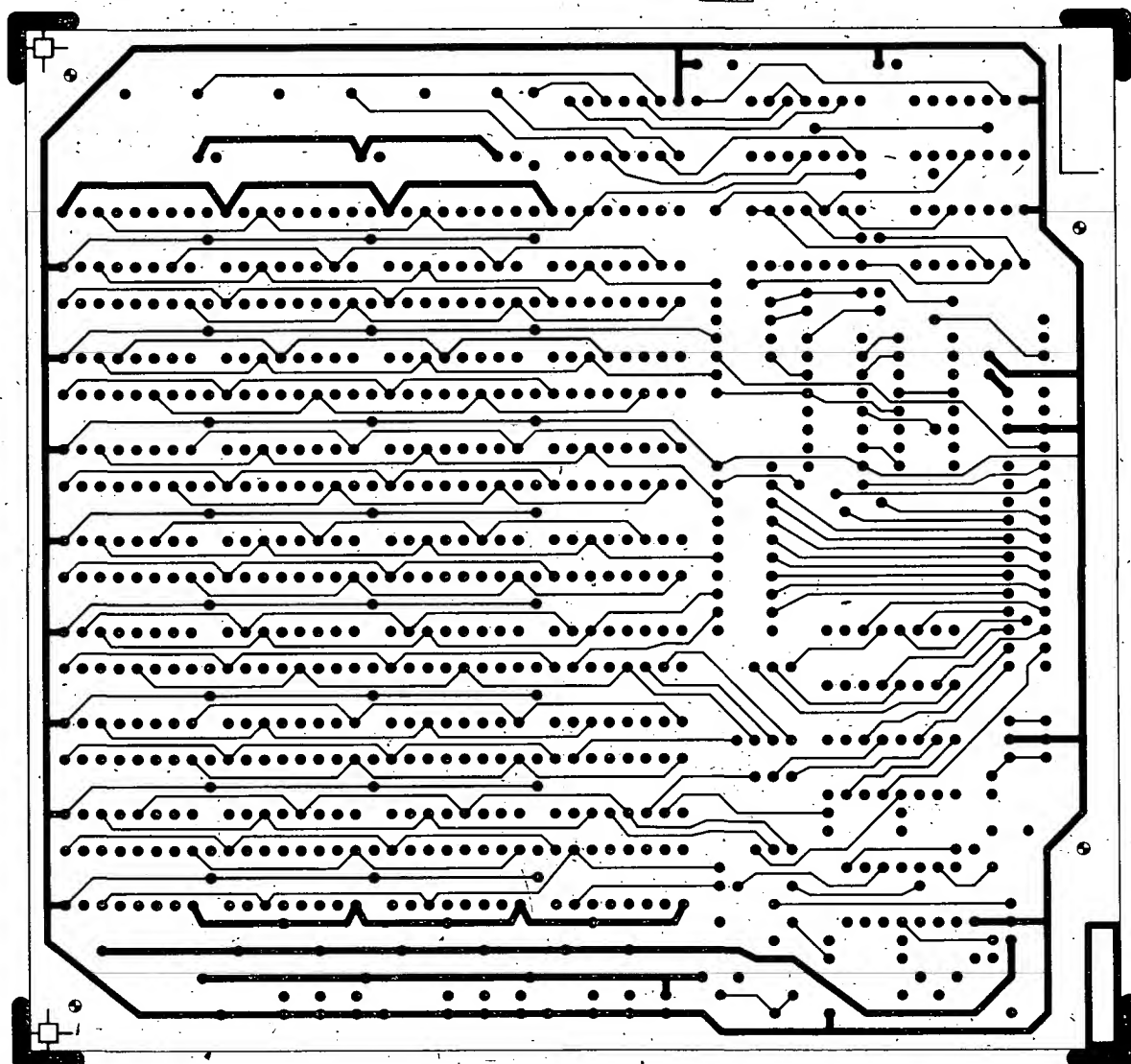
přímo do obvodů MHB4116. Sečtením signálů MR a MW vzniká signál MRQ který generuje RAS při čtení a zápisu. Zpožděním MRQ pomocí hradel A6 a článku RC C₂, R₅ vznikne signál MUX, který přepíná adresy pro paměťové obvody.

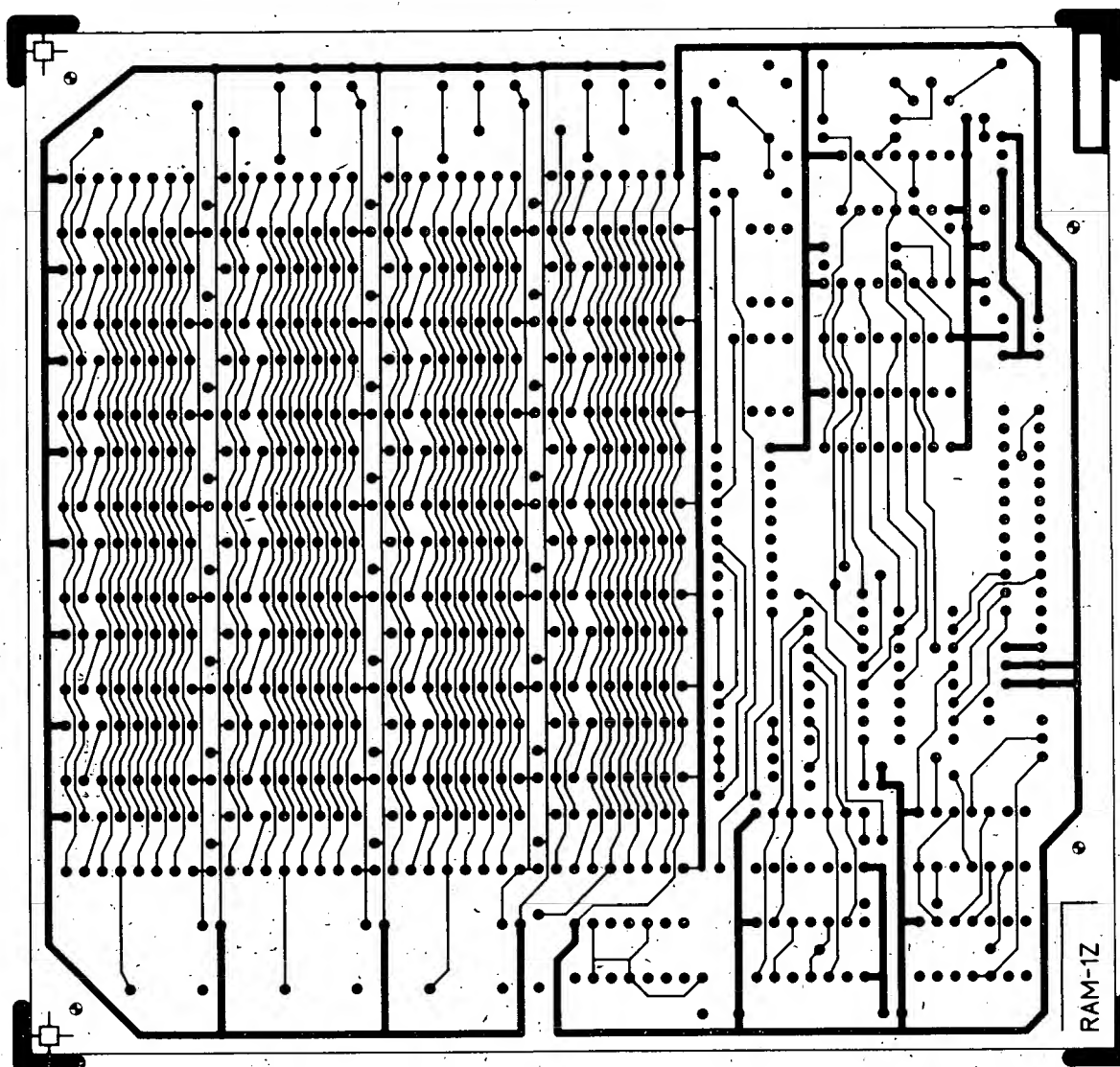
Tranzistorový spínač pak zajišťuje připojení napětí +12 V jen tehdy, je-li přítomno napětí -5 V.

Na obr. 36 a 37 je rozložení součástí na desce RAM-1Z. Na obr. 38 je horní strana desky s plošnými spoji a na obr. 39 je spodní strana.

Deska se opět oživuje na přípravku TST-03. Nejprve se zkontroluje dekodér adresy pomocí sondy, kterou měříme na výstupech obvodu B3. Logická nula na výstupu znamená, že dekodér na danou adresu reaguje, a že generuje signál SEL. Potom změříme vzniklé signály RAS, CAS a WE přímo na paměťových obvodech při stlačování tlačítek MR a MW. Dále můžeme zkontrolovat průchod adres přes multiplexery a jejich střídání při signálu CAS. Dělá se to nejlépe tak, že si nastavíme spodních 7 adres na jedničky a dalších 7 na nuly. Nakonec můžeme zkusit zápsat

Obr. 38. Deska s plošnými spoji RAM-1Z – horní strana





Obr. 39. Deska RAM-1Z, spoje spodní strany

a přečíst všechny bity dat. Je to neuvěřitelné, ale informace v pamětech vydrží asi 7 s, takže je možno i dynamické paměti oživit na ručním přípravku.

Seznam součástek na desce RAM-1Z

Integrované obvody

A1, B1	74LS32
A2	74LS04
A3	MH7475
A4, A5	74157PC
A6	74LS14
B2	MH7420
B3	MH74S571
B4	MHB8286
C9	74LS08
C1 až C8, D1 až D8,	
E1 až E8,	
F1 až F8	MHB4116

Rezistory (TR 191, 10 %)

R ₁	330 Ω	
R ₂	220 Ω, TR 192	
R ₃	56 Ω	
R ₄	1 kΩ	
R ₅ , R ₁₅	220 Ω	R ₇ až R ₁₄ , R ₁₆ ,
R ₆ , R ₁₇ , R ₁₈	4,7 kΩ	R ₁₉ až R ₂₂ 33 Ω

Kondenzátory

C ₁ , C ₃₀	
C ₃₇ , C ₃₉	6,8 μF, TE 121
C ₂	150 pF, TK 795
C ₃	27 pF, TK 795
C ₄ , C ₃₃ až C ₃₆ ,	
C ₃₈ , C ₄₀ až C ₄₃	15 nF, TK 783
C ₅ , C ₃₁	22 nF, TK 783
C ₆ až C ₂₉	47 nF, TK 783
C ₃₂ , C ₄₄	2,2 μF, TE 123

Ostatní součástky

přepínač DIL
tranzistor KSY71
tranzistor KFY18
dioda
konektor FRB, TY 517 6211

Deska displeje, AND-1Z

Deska alfanumerického displeje AND-1 uveřejněná v AR B2/83 měla pouze 40 znaků na řádek a používala standardní generátor znaků s rastrem 5 × 7. Pro mnoho programů pracujících pod systémem CP/M je 40 znaků málo. Bylo by vhodné mít displej s 80 znaky, ale video-signal s tak vysokým kmitočtem již TV přijímač nezpracuje a znaky by byly na obrazovce rozmazané. Proto jsem zvolil kompromisní řešení, 64 znaků na jeden řádek.

Pro práci s počítači nám čím dál tím více vadilo, že jsme nemohli pracovat s úplnou českou abecedou s diakritickými znaménky. I toto číslo AR B by bylo možné napsat za pomoci textového editoru pod CP/M, kdyby bylo možné pracovat s českou abecedou. Proto základním požadavkem na nový displej byl rastr znaků pro zobrazení malých a velkých písmen a slovenské abecedy. Bodový rastr 6 × 12, který používají počítače TRS, VG a TNS, je pro zobrazení češtiny přímo ideální. Zvolením tohoto rastru jsme současně dosáhli kompatibility s uvedenými počítači i v semigrafice. Semigrafické zobrazení u displeje využívá generátoru znaků, ve kterém je v našem případě nahráno 64

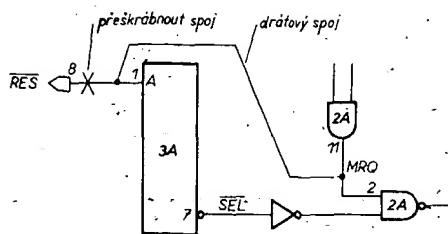
znaků pro semigrafiku. Rastr 6 × 12 je rozdělen na šest políček, takže vznikne 64 znaků, které je možno vyvolávat podle obsahu datových bitů D0 až D5. Kódování semigrafických znaků je znázorněno na obr. 40. Je-li příslušný datový bit jednička, políčko svítí, je-li nula, pak je zatemněno. Navíc je v generátoru znaků ještě část grafických znaků převzatých od známé firmy, vyrábějící terminály k počítačům (TELEVIDEO – USA). Tyto znaky umožňují rámovat texty, protože jsou symetrické vzhledem k osám rastru.

Další věc, která nám na displejích k mikropočítačům vadila, je blikání obrazovky při zápisu do paměti displeje. Nemyslím tím blikání, které se objevovalo u AND-1 při instrukcích WAIT u MICROBASIC. Toto blikání je způsobeno chybou v zapojení desky a je ho možno odstranit přepo-

D0	D1
D2	D3
D4	D5

kód znaku
10 D5 D4 D3 D2 D1 D0

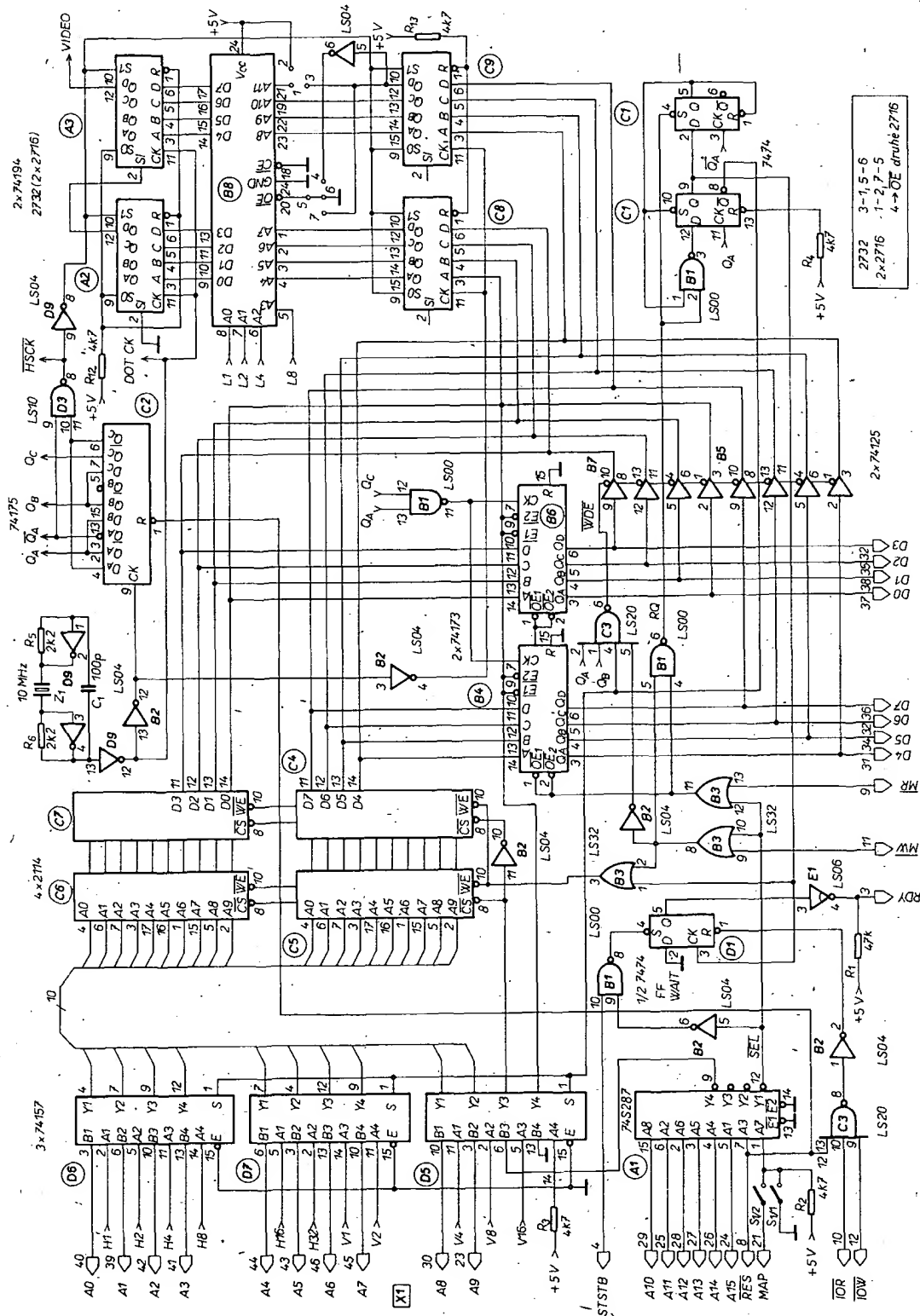
Obr. 40. Kódování semigrafických znaků



Obr. 41. Úprava AND-1 (úpravu navrhl ing. Petřík z Ostravy)

jením desky AND-1 podle obr. 41. Blikání při zápisu je způsobeno tím, že si logika displeje čte pravidelně obsah paměti VI-DEORAM a ve chvílích zápisového impulsu WE nebo čtečního impulsu RD je výstup paměti jiný, než má být pro znak, který se právě zobrazuje. Celý problém lze řešit jen velmi těžko. Použitím paměti RAM s oddělenými vstupy a výstupy (MHB2101) by se dosáhlo odstranění blikání při zápisu, avšak při čtení by zůstalo. Jediným správným řešením je vyhradit po dobu kreslení každého znaku pevný čas pro čtení z paměti do zobrazovacích obvodů

a pevný čas pro čtení a zápis ze strany počítače. Toto řešení však klade dvakrát vyšší nároky na přístupové časy paměti. Navíc je nutné čtení a zápis zasynchronizovat s vlastním kmitočtem displeje. U displeje AND-1Z jsme zvolili toto řešení, i když budou potřeby s výběrem paměti MHB2114, protože tyto paměti TESLA na rozdíl od zahraničních výrobců nedávají ve skupinách podle rychlosti. Deska AND-1Z je navržena tak, aby nebylo nutné předělávat kabely k TV přijímači nebo k zobrazovací jednotce AZJ 462. Navíc se podařilo vyřešit generátor synchroniza-



Obr. 42. Schéma desky AND-1Z, část 1 - sběrnice a paměti

[illegible]

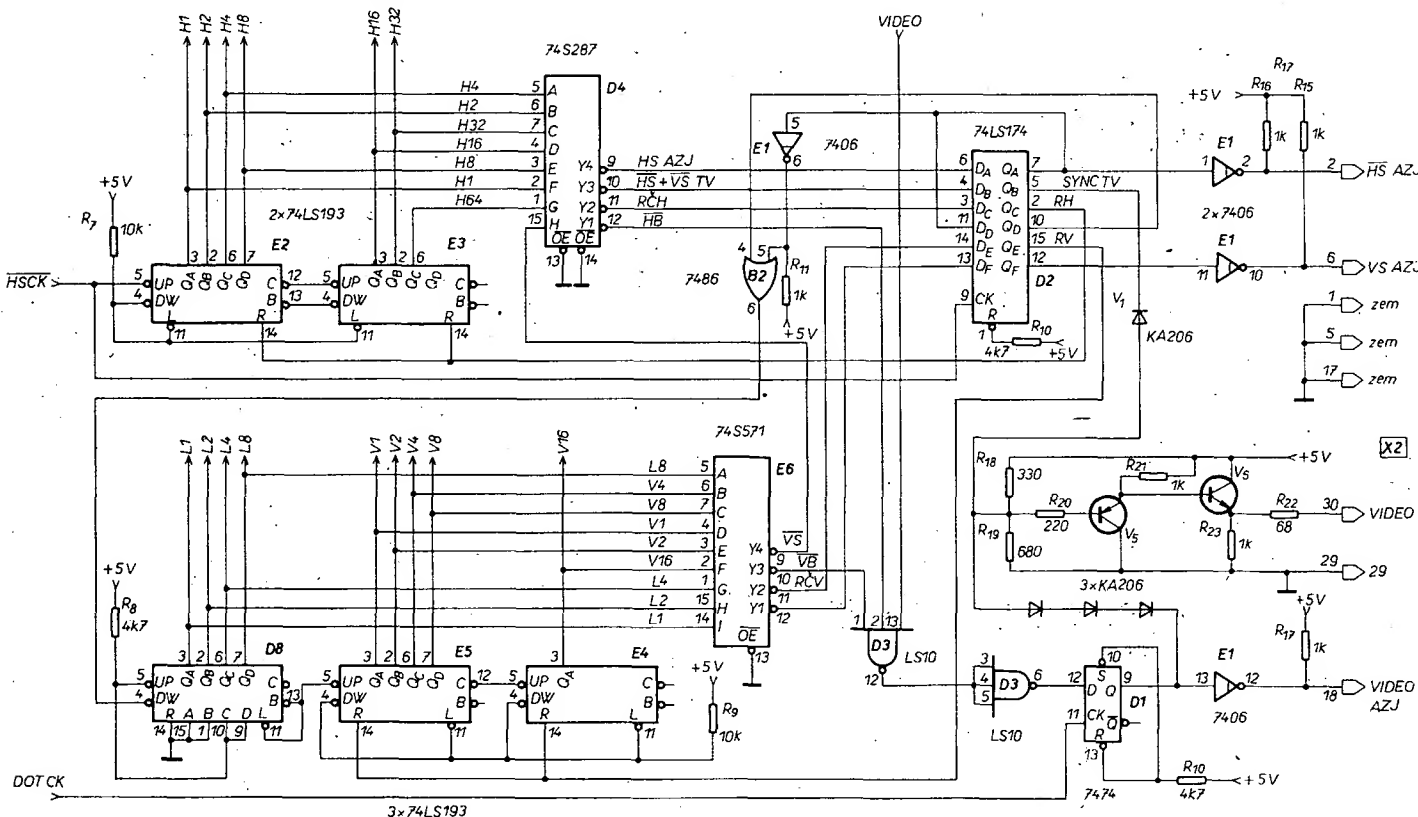
Dekodér adresy je tvořen paměti PROM (A1), výpis obsahu paměti je na obr. 44. Jako obvykle umí dekodovat každé „kilo“ paměti. Pro displej AND-1Z by ve skutečnosti stačil dekodér po dvou „kilech“ paměti, ale my jsme chtěli, aby adresa mohla začínat kdekoli po 1 Kbyte paměti. Zejména jsme chtěli, aby adresa mohla začínat na 3C00 HEX jako u systémů TRS, VG a TNS. Pak je možné omezit displej pouze na 16 řádků textu (64 znaků/ř × 16 řádků = 1024 znaků) a vznikne tak plně kompatibilní displej. Pro tento případ by bylo ještě nutné vyměnit paměť EPROM, která tvoří generátor znaků. Právě proto, aby mohl displej začínat i na adrese, která má bit A10 = „1“, bylo nutné překódovat paměti PROM (A1) i tento bit a pak ho teprve vést do vstupu multiplexerů adresy (D5/6). Výstupním signálem z dekodéru adresy je SEL. Je-li tento signál v „nule“, je na adresové části sběrnice adresa displeje. Invertovaný signál pak povoluje průchod signálu STSTB ze sběrnice a nastaví se na „jedničku“ klopný obvod WAIT (D1/9). Tím „spadne“ RDY na sběrnici a procesor by zařadil čekací cykl TW. Problém je v tom, že u procesoru 8080A se po horních bitech adresy přenáší i adresa periférie a bude-li adresa displeje F800 HEX, pak by i při instrukci OUT F8 procesor zařadil čekací cykl. Proto je u klopný obvod WAIT nulován signálem IOR, IOW (C3). Není to úplné řešení, protože při IOR již procesor

čekací cyklus zařadí, ale alespoň je jen jeden. Zařízení čekacího cyklu při MR a MW je naopak nutnou podmínkou synchronizace displeje a procesoru.

Obr. 45. Základní časové průběhy na desce AND-1Z

The diagram shows the following signal behavior over 10 clock cycles:

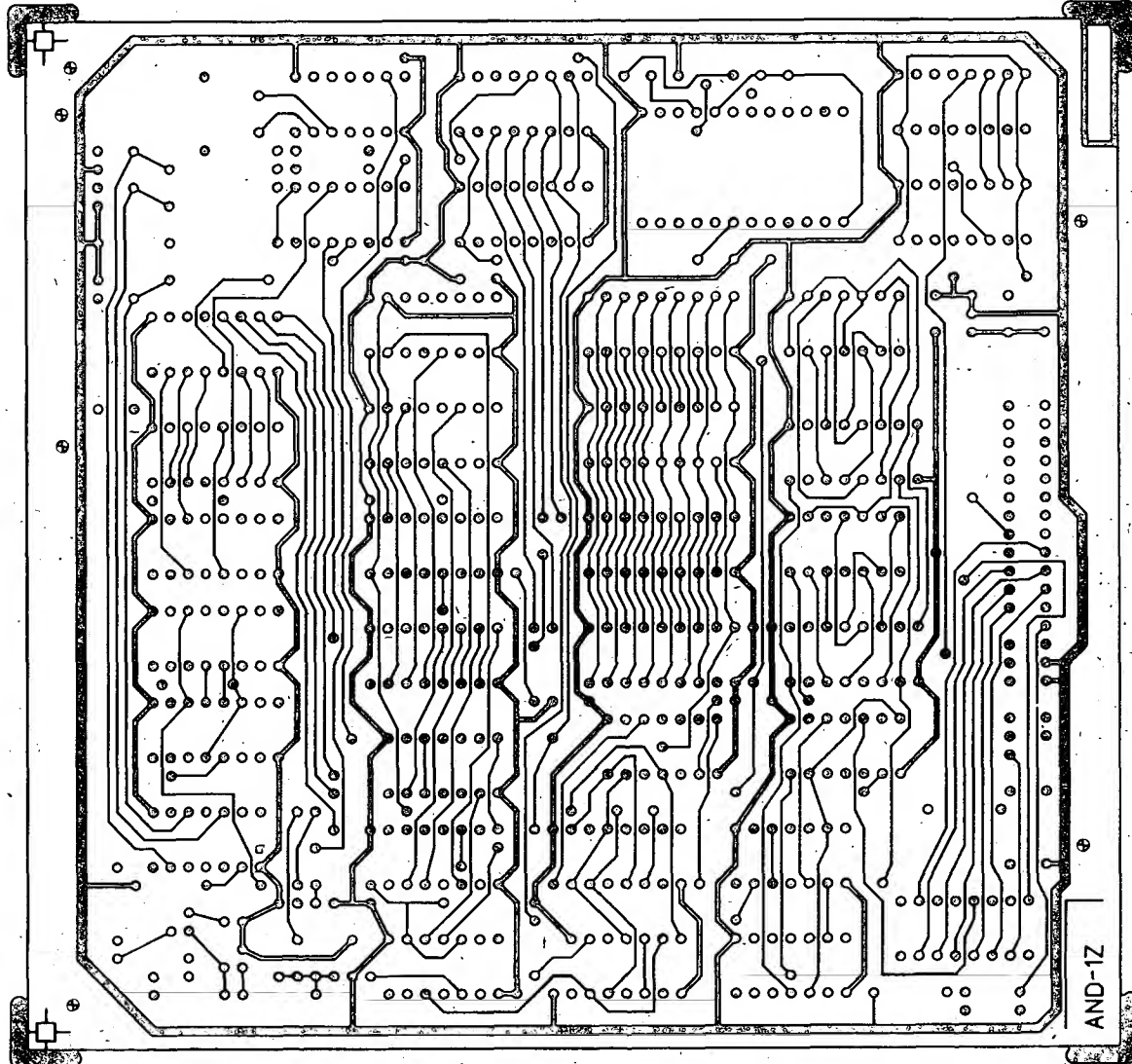
- CK:** A periodic square wave clock signal.
- QA:** High from cycle 1 to 4, low from cycle 5 to 8, high from cycle 9 to 10.
- QB:** High from cycle 2 to 5, low from cycle 6 to 8, high from cycle 9 to 10.
- QC:** High from cycle 3 to 6, low from cycle 7 to 8, high from cycle 9 to 10.
- EJ:** A bus signal that is high during cycles 1-2, 5-6, and 9-10, and low during cycles 3-4 and 7-8.
- WDE:** A bus signal that is high during cycles 1-4 and 9-10, and low during cycles 5-8.
- Povolení LOAD reg. A2 a A3:** A pulse that is high from cycle 9 to 10.
- Zápis do registru A2 a A3:** A pulse that is high from cycle 9 to 10.
- Zápis do registru B4 a B6:** A pulse that is high from cycle 9 to 10.



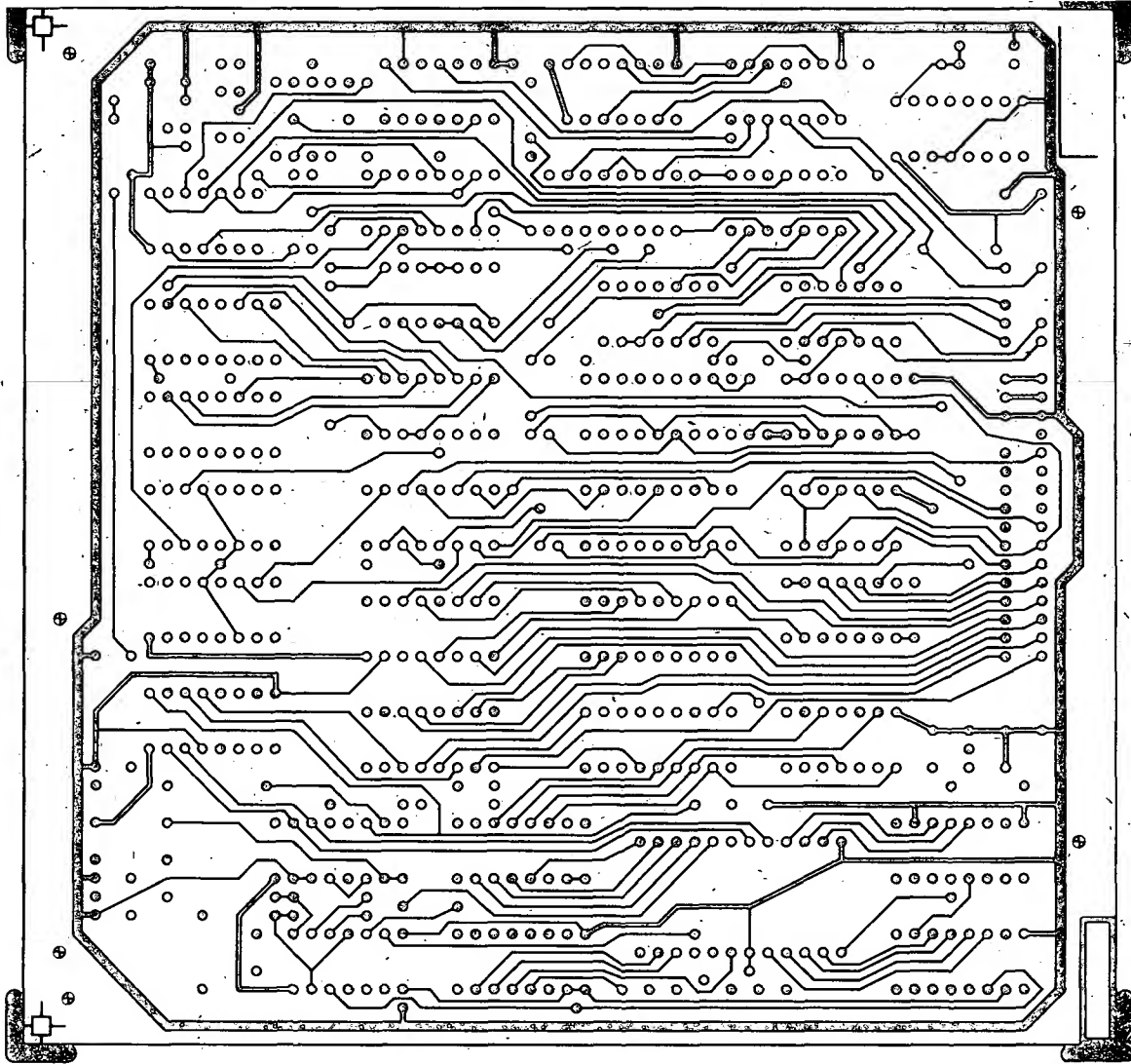
B/6
85 **Amatérské RADIO**

Amatérské **RADIO** $\frac{B/6}{85}$

B/6
85



Obr. 53. Deska s plošnými spoji AND-1Z –
horní strana



Obr. 54. Deska s plošnými spoji AND-1Z –
spodní strana

krystal 10 MHz
přepínač DIL 2
objímka DIL 16, 3 ks (A1, D4, E6)
objímka DIL 24 (B8)

Deska řadiče pružných disků (flopydisků) RPD-1Z pouze doplňuje toto číslo AR řady B. Na desce je použit jednočipový řadič Intel 8271; který nebude ani u nás, ani v zemích RVHP vyráběn. Tento obvod je však u nás poměrně rozšířen ještě z dob, kdy se podobné součástky prodávaly. Víme, že obvod je v zahraničí v současné době dražší než jeho následovník 8272, který „umi“ i dvojnásobnou hustotu záznamu. Jsme si také vědomi toho, že většina řadičů publikovaných v literatuře používá obvody řady FD179X od firmy Western-Digital. Přesto jsme zvolili řadič firmy Intel, a to proto, že orientace na výrobky této firmy se ukázala po úspěchu osobního počítače IBM PC jako velmi správná. IBM PC je postaven z čipů firmy Intel (8088, 8237A-5, 8253-5, 8255A-5, 8259A, 8048, 8087 a 8272) a proto je i pro nás nejperspektivnější řadič Intel 8272. Desku RPD-1Z bereme jako přípravu na vývoj a používání řadičů disků kompatibilních s IBM PC.

rozšířených vývojových systémů firmy Intel. Programování desky RPD-1Z se prakticky neliší od programování této desky, pouze na desce iSBC 204 jsou dva čipy 18271 pro čtyři mechaniky disků.

K desce RPD-1Z je možno připojit buď dva standardní floppydisky 8" nebo dva minidisky 5,25" s jednoduchou hustotou záznamu. My připojujeme jednotky CONSUL 7113, protože jsou spolehlivější než jednotky MOM z MLR. Jednoduchá hustota záznamu je pro operační systém CP/M standardní a většina programů je na disketách 8" s formátem IBM. Desku RPD-1Z je možno používat i v základním systému SAPI-1 pod programem MIKRO-BASIC, protože používá pro přenos dat DMA a nevyžaduje rychlé rutiny ve strojovém kódu. Deska je určena pro vývojový systém JPR-1Z, pro který pak, díky jednoduchému řadiči, stačí čtyři desky (JPR-1Z, RAM-1Z, RPD-1Z a deska AND-1Z nebo DSM-1). Poslední volba je dána tím, zda použijeme terminál SM 7202 nebo TV přijímač.

Schéma desky je rozděleno na tři části. První část (obr. 55) obsahuje obvody pro přenos DMA a vlastní čip-řadiče 8271. Druhá část (obr. 56) obsahuje dekodér adresy a třetí část (obr. 57) zapojení časové základny a oddělovače dat z disku.

R ₁	47 kΩ
R ₂ , R ₃ , R ₄ , R ₈ ,	
R ₁₀ , R ₁₂ , R ₁₃	4,7 kΩ
R ₅ , R ₆	2,2 kΩ
R ₇ , R ₉	10 kΩ
R ₁₁ , R ₁₄ až R ₁₇ ,	
R ₂₁ , R ₂₃	1 kΩ
R ₁₈	330 Ω
R ₁₉	680 Ω
R ₂₀	220 Ω
R ₂₂	68 Ω

C ₁	100 pF, TK 795
C ₂ , C ₄	6,8 μF, TE 125
C ₃ , C ₅ až C ₉ , C ₁₁ až C ₁₄	47 nF, TK 783
C ₁₀	15 nF, TK 783

konektory FRB TY517 6211 (X₁)
TY517 3011 (X₂)

V₁ až V₄ dioda KA206
V₅ tranzistor KSY81
V₆ tranzistor KSY71

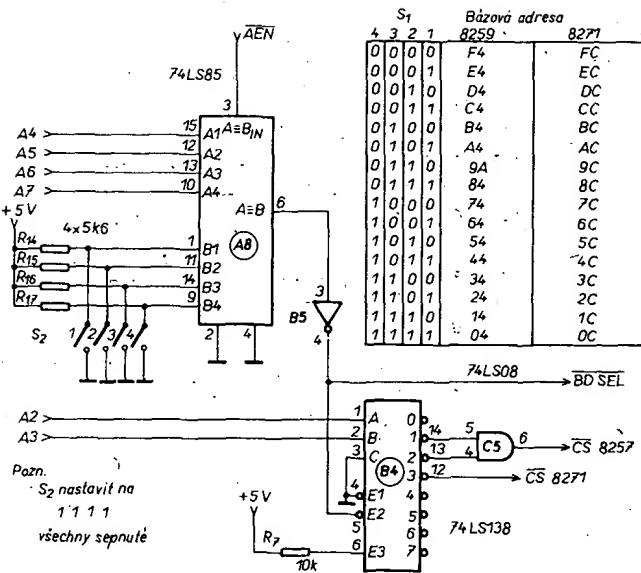


ně jako u desky DSE-1. Přepínač umožňuje volit horní čtyři bity adresy periférie a v systému JPR-1Z jsou všechny přepínače sepnuty, takže používáme adresy OX HEX. Dekodér adresy se však přece jen trochu liší od desky DSE-1. Pomocí vstupu $A = B$ (A8/3) je dekodér adresy blokován signálem AEN, který je aktivní při cyklu DMA. Je to proto, že se na sběrnici adres při přenosu DMA objevují adresy paměti a dekodér adresy by mohl reagovat na adresu paměti. Tím by se objevil signál BD SEL (deska vybrána) a to by nebylo dobré. Právě proto, že systém SAPI-1 nepočítal od začátku s použitím přenosu DMA na sběrnici (byla to naše chyba a ne záměr), není dnes možné jednoduše rozšiřovat přenos DMA u systému SAPI-1. Všechny dekodéry adres přidavných zařízení (počínaje deskou DSM-1) by musely být blokovány signálem AEN, podobně jako jsme je blokovali signálem RESET. Nebyla-li tato filozofie zachována od počátku, nedá se dnes dělat nic jiného, než umístit obvod DMA 8257 přímo na desku té periférie, která bude přenos DMA používat a zajistit blokování na této desce. Tím je přenos DMA omezen pouze na jednu desku, i když je řadič DMA 8257 čtyřkanalový. V té době, kdy jsme dělali JPR-1, však toto blokování nedodržovala ani firma Intel a jen díky tomu, že má víceprocesorovou sběrnici, může mít i více desek s DMA. Řadič DMA však musí mít každá deska svůj jako u našeho systému. Z chyb se člověk učí a tak systém JPR-2 již bude mít blokování správné a bude moci využít všech čtyř kanálů DMA.

Dekodér adresy je dvoustupňový a obvod 74LS138 (MH3205) zajišťuje dekódování adresových bitů A2 a A3. Jelikož v systému JPR-1Z jsou již obsazeny adresy periférie 0, 1, 2 a 3 obsluhou klopného obvodu BOOT a porty na desce JPR-1Z, využívá řadič RPD-1Z adres 4, 5, 6, 7, 8, 9, A a B pro výběr obvodu 8257 (B2) a adres C, D, E a F pro výběr obvodu 8271 (C2). Upozorňuji na to, že obvod DMA 8257 není adresován plně a program nemá přístup do registrů kanálů 0 a 1 a používá pouze kanály 2 a 3.

Hlavní část schématu RPD-1Z (obr. 55) je zapojena standardně podle katalogu. Obvod MHB8286 je obousměrný zesilovač sběrnice (A5) a odděluje data. Obvod je třístavový a do aktivního stavu je uveden součtem signálů RD a WR (C5/8). Směr přenosu je řízen signálem RD (B5/6). Tyto dva signály mají daleko širší význam než u běžných desek periférie. Je-li vybrána deska signálem BD SEL z dekodéru adresy, pak jsou signály RD a WR kopíí signálů IOR a IOW sběrnice mikropočítače. Při přenosu DMA, kdy je BD SEL zablokovan, generuje signály RD a WR obvod DMA 8257 současně se signály MR a MW. Při čtení z disku se čte širším signálem RD znak z řadiče 8271 a zapisuje se úzkým signálem MW do paměti. Při zápisu na disk se čte širším impulsem MR znak z paměti a zapisuje se úzkým signálem WR do obvodu 8271. Proto musí být datový zesilovač A5 řízen právě těmito signály.

Obvod MHB8282 (A4) je registr horního byte adresy při přenosu DMA. Obvod DMA 8257 pracuje podobně jako například mikroprocesor 8085. Aby ušetřil vývody pouzdra, vydává adresu DMA, která musí být 16bitová, nádvakrát. Na začátku cyklu DMA vyšle po svých datových vývodech horní byte adresy a současně vyšle potvr-



Obr. 56. Schéma desky RPD-1Z, část 2 – dekodér adresy

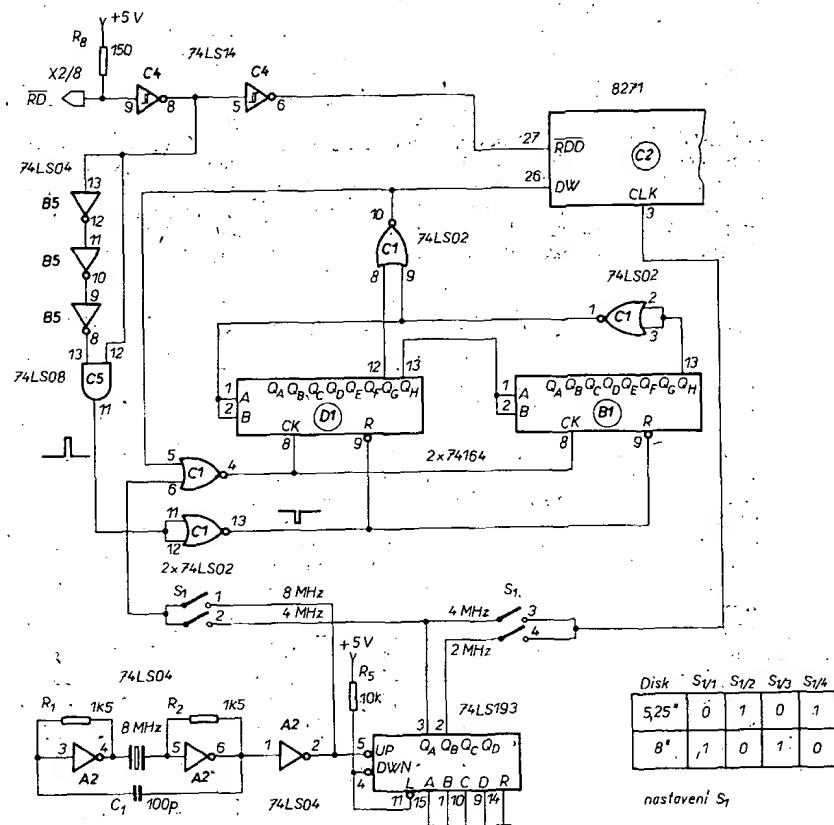
zovací impuls ADSTB (B2/8). Tímto impulsem se horní byte adresy zapisuje do registru A4 a pak se datové vývody uvolní pro hlavní funkci, tj. pro přenos dat. Adresa uložená v registru je vysílána na sběrnici až tehdy, je-li aktivní signál AEN (B2/9) (address enable).

Obvod MH3216 (B3) tvoří obousměrný zesilovač spodních čtyř bitů nižšího byte adresy. Tyto bity musí jít přes obousměrný zesilovač proto, protože při programování obvodů 8257 a 8271 musí směřovat „do desky“ a při přenosu DMA zase „z desky“, protože adresují paměť.

Horní čtyři bity spodního byte adresy již mohou být vysílány pouze tristavovými vysílací na sběrnici, protože se adresace

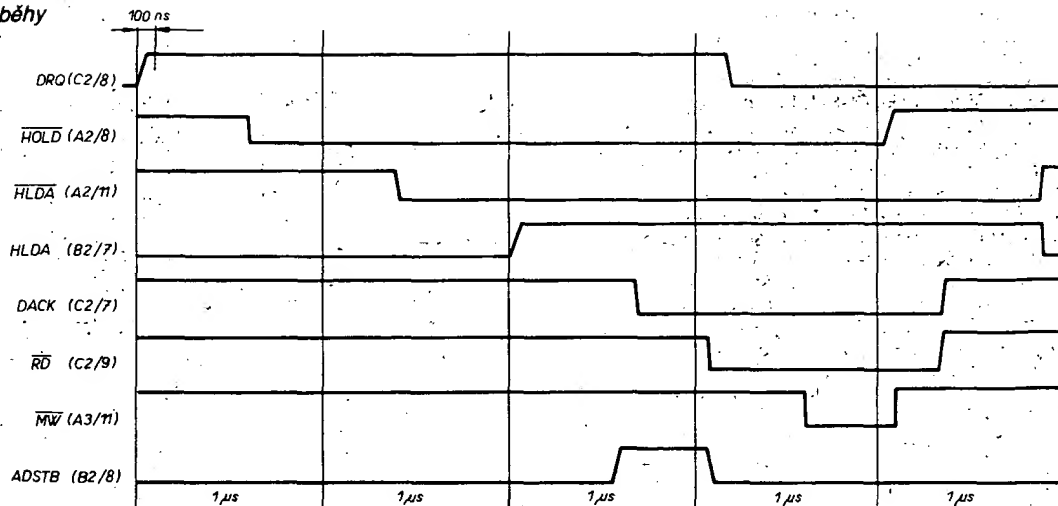
čipů nezúčastňují. U obvodu B3 se signálem AEN ovládá směr přenosu a u obvodu A6 se signálem AEN aktivují hradla ze třetího stavu.

Nyní si něco řekneme o vlastním průběhu cyklu DMA. Předpokladem je, že oba obvody jsou správně inicializovány a naprogramovány na čtení nebo zápis. Uvažujme nejprve, že se bude číst z disku, takže bude nutné každých 32 μ s přenést jeden znak z řadiče 8271 do paměti. Má-li řadič 8271 připraven sériově přečtený znak z disku, aktivuje signál DMA request (DRQ = „1“; C2/8). Obvod 8257 požadavek vyhodnotí a požádá procesor o DMA tím, že vyšle HRQ = „1“ (B2/10), což představuje na sběrnici po inverzi hrad-



Obr. 57. Schéma desky RPD-1Z, část třetí – oddělovač dat a „hodiny“

Obr. 58. Změřené průběhy
cyklu DMA



lem A2/8 požadavek **HOLD**. Nyní zase vyhodnotí požadavek procesor a vyšle signál **HLDA** = „0“ po sběrnici systému. Signál o zapůjčení sběrnice pro přenos DMA je na desce RPD-1Z zpožděn klopnými obvody A7/9 a A7/5 o 500 ns a přiveden na vstup **HLDA** (B2/7) obvodu 8257. Zpoždění je nutné kvůli rešeršovacím obvodům na desce RAM-1, které kopírují vnitřní zapojení Z80, ale při použití procesoru 8080A (JPR-1, JPR-1A) probíhá rešerš ještě ve chvíli, když již je požadavek na DMA potvrzen signálem **HLDA**. Je to způsobeno tím, že 8080A dává potvrzení dříve než mikroprocesor Z80. Po příchodu **HLDA** je pánem sběrnice obvod 8257 se svými registry a zesilovači adres a řídicích signálů. Nejprve vydá signál **AEN**, který aktivuje vysílače adres a zablokuje dekodér adres. Pak dá na datovou sběrnici horní byte adresy a vydá **STSTB**. Adresa se zapíše do registru A4. Současně po výstupech A0 až A7 pošle spodní byte adresy paměti. Potom 8257 aktivuje výstup **DACK 2** a tím řadiči 8271 řekne, že je vše připraveno pro přenos dat. Jelikož popisujeme čtení, bude sekvence pokračovat takto: Řadič 8271 si při režimu DMA vyloží signál **DACK** jako **CS**, to znamená, že bude reagovat na signály **RD** a **WR** i při **CS** = „1“. Po chvíli obvod 8257 vydá signál **RD** = „0“ a tím se na datovou sběrnici obvodu 8271 dostane přečtený znak. Tento znak projde až na datovou

sběrnici mikropočítače, protože zesilovač dat je otevřen správným směrem – ven z desky. Pak vydá obvod 8257 signál **MW** a ten zapíše data na adresu paměti A0 až A15. Potom se zase vše uvede postupně do původního stavu, až skončí požadavek na DMA (**HOLD**), procesor přeruší **HLDA** a program pokračuje tam, kde přestal. Při zápisu na disk je změněna pouze sekvence čtení a zápisu z obvodu 8271 a paměti. Nejprve se pošle **MR** do paměti a data z paměti se přes zesilovač A5 dostanou na vstupy D0 až D7 řadiče 8271. Pak vydá 8257 signál **WR** a zapíše data do řadiče.

Na obr. 58 jsou skutečné časové průběhy naměřené s počítačem JPR-1 v základní sestavě systému SAPI-1 při čtení z disku.

Posledními obvody, o kterých jsme ještě nehovořili, jsou přijímače signálů z diskové jednotky a vysílače řídicích signálů a dat do diskové jednotky. Na obr. 59 je zapojení kabelu mezi deskou RPD-1Z a diskovými mechanikami CONSUL 7113. Jednotky mohou být připojeny k řadiči dvě a všechny signály jsou na ně přivedeny paralelně, kromě dvou signálů výběru jednotky. Všechny výstupní signály jsou na desce RPD-1Z zesíleny invertujícími hradly s otevřenými kolektory a výkonovými výstupy 7406 (D2, D3). Vstupní signály jsou nejprve ošetřeny rezistory (150 Ω na +5 V) a pak následuje tvarovač 74LS14 (v nouzi může být 7404) a ještě

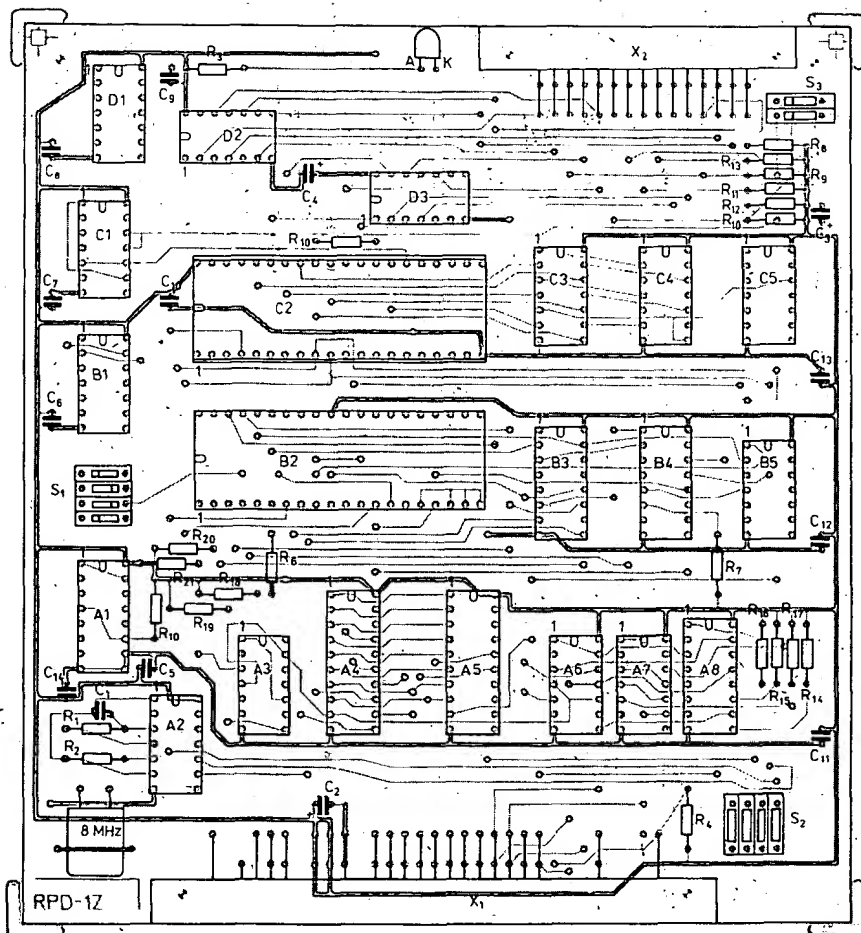
invertor, protože všechny vstupy pracují v negativní logice. Signály **RDY** mají na vstupech přepínač, který je umožní uzemnit, protože jen málo diskových mechanik tento signál o připravenosti jednotky vydává. Navíc je využit výstup **INS** řadiče 8271 (C2/C3), jehož stav je indikován diodou LED. Svítí-li dioda, pak se řadič zasynchronizoval na značku zapsanou na disku. Při práci řadiče pak dioda bliká v rytmu správného čtení a zápisu.

Signály **RDD** (čtená data z disku), **DW** (datové okno) a **CLK** (hodiny) přicházejí do řadiče z obvodů na obr. 57. Z kmitočtu 8 MHz vzniká hodinový signál obvodu 8271. Kmitočet 4 MHz je pro disk 8" a kmitočet 2 MHz pro disk 5,25". Kmitočty 8 a 4 MHz jsou pro oddělovač dat, opět podle disku 8" nebo 5,25". Oddělovač dat pracuje jako monostabilní obvod. Obvodu 8271 stačí, když mu oddělovač dat řekne pomocí signálu **DW**, že je mezera mezi impulsy větší než 2 μs. Při zapsaných „jedničkách“ je mezera mezi impulsy z disku 2 μs a při „nulách“ 4 μs. Oddělovač je tvořen posuvným registrem (B1 a D1). Tento registr odměřuje čas po 125 ns (8 MHz). Na výstup **Q_n** druhého posuvného registru se dostane jednička za 16 taktů. Pak se však ještě musí dostat nula na výstup **Q_c** prvního registru a to trvá dalších 7 taktů, celkem tedy 23 taktů po 125 ns, tj. 2,875 μs. V katalogu je předepsáno 2,85 μs. Posuvný registr se příchodem každého impulsu z disku nuluje přes derivační obvod (B5 a C5) a po dosažení okamžiku, kdy hradlo C1/10 indikuje **DW** = „1“, se čítání času zastaví. Tím je realizován přesný monostabilní obvod nezávislý na toleranci součástek a na teplotě. Jeho „dobu kyvu“ je možno přepínačem prodloužit na dvojnásobek přepnutí hodin z 8 MHz na 4 MHz pro malý disk.

Na obr. 60 a 63 je rozložení součástek na desce RPD-1Z. Na obr. 61 je horní strana desky s plošnými spoji a na obr. 62 je spodní strana. Před osazováním desky je třeba nejprve zajistit si obvod 8271 a to nebude pro většinu jednoduché. Budete-li obvod mít, pak postavte řadič není složité. Protože programovým vybavením JPR-1Z se budeme teprve zabývat, nabízím vám pro pochopení funkce a pro první testování desky program, který napsal Honza v MIKROBASIC pro základní sestavu SAPI-1. Listing programu je na obr. 64.

Špička	Název signálu	RPD-1Z X ₂	Špička	Název signálu	RPD-1Z X ₂
7	výstupní data	8	32	stínění	13
8	stínění	7	33	přiklopení hlavy	2
9, 10	klíč		34	stínění	1
11	blokování zápisu		35	zápis	10
12	stínění		36	stínění	9
13	nulování blokování zápisu	15	37	index	18
14	stínění		38	stínění	17
15	Z -5 V		39	sector	
16	Z zem		40	stínění	
19	Z +24 V		41	data zápisu	12
20	Z zem		42	stínění	11
23	Z -5 V		43	krok	4
24	Z zem		44	stínění	3
25	nizký proud	22	45	směr	28
26	stínění	21	46	stínění	27
27	sector		47	select	6/24
28	stínění		48	stínění	5/23
29, 30	klíč		49	Z +24 V – výkonová část	
31	stopa 00	14	50	Z- zem	

Obr. 59. Zapojení kabelu k mechanice CONSUL 7113; vodiče označené Z jdou na napájecí zdroj disku



Obr. 60. Rozložení součástek na desce RPD-1Z

Seznam součástek desky RPD-1Z

Integrované obvody

A1	74LS193
A2, C3, B5	74LS04
A3, A6	74125
A4	MHB8282
A5	MHB8286
A7	MH7474
A8	74LS85
B1, D1	74164
B2	KR5801K57
B3	MH3216
B4	74LS138
C5	74LS08
C1	74LS02
C2	18271
C4	74LS14
D2, D3	7406

Rezistory (TR 191, 10 %)

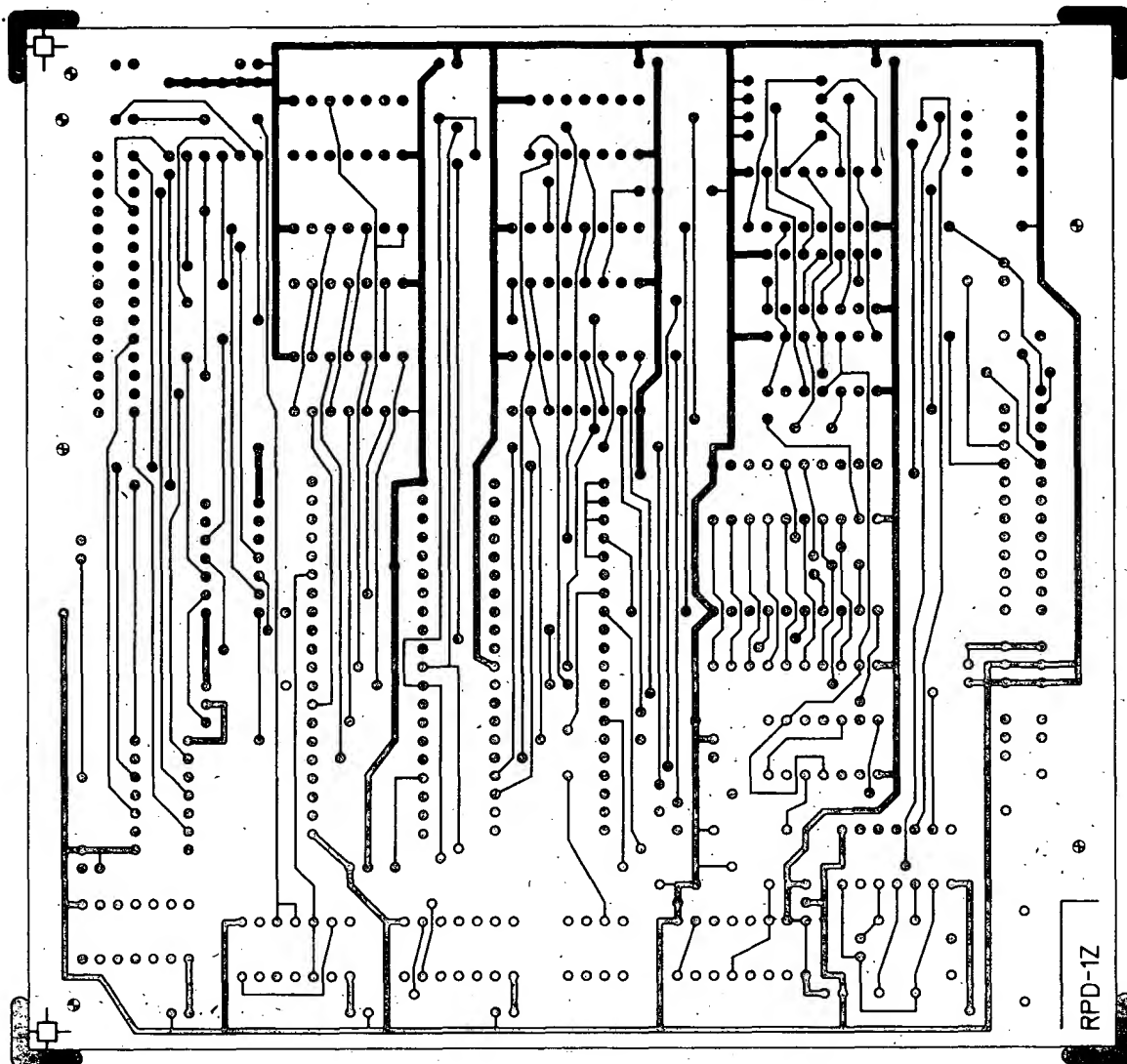
R ₁ , R ₂	1,5 kΩ	R ₅ , R ₆ , R ₇ ,	
R ₃	220 Ω	R ₁₈ až R ₂₂	10 kΩ
R ₄	4,7 kΩ	R ₈ až R ₁₃	150 Ω
		R ₁₄ až R ₁₇	5,6 kΩ

Kondenzátory

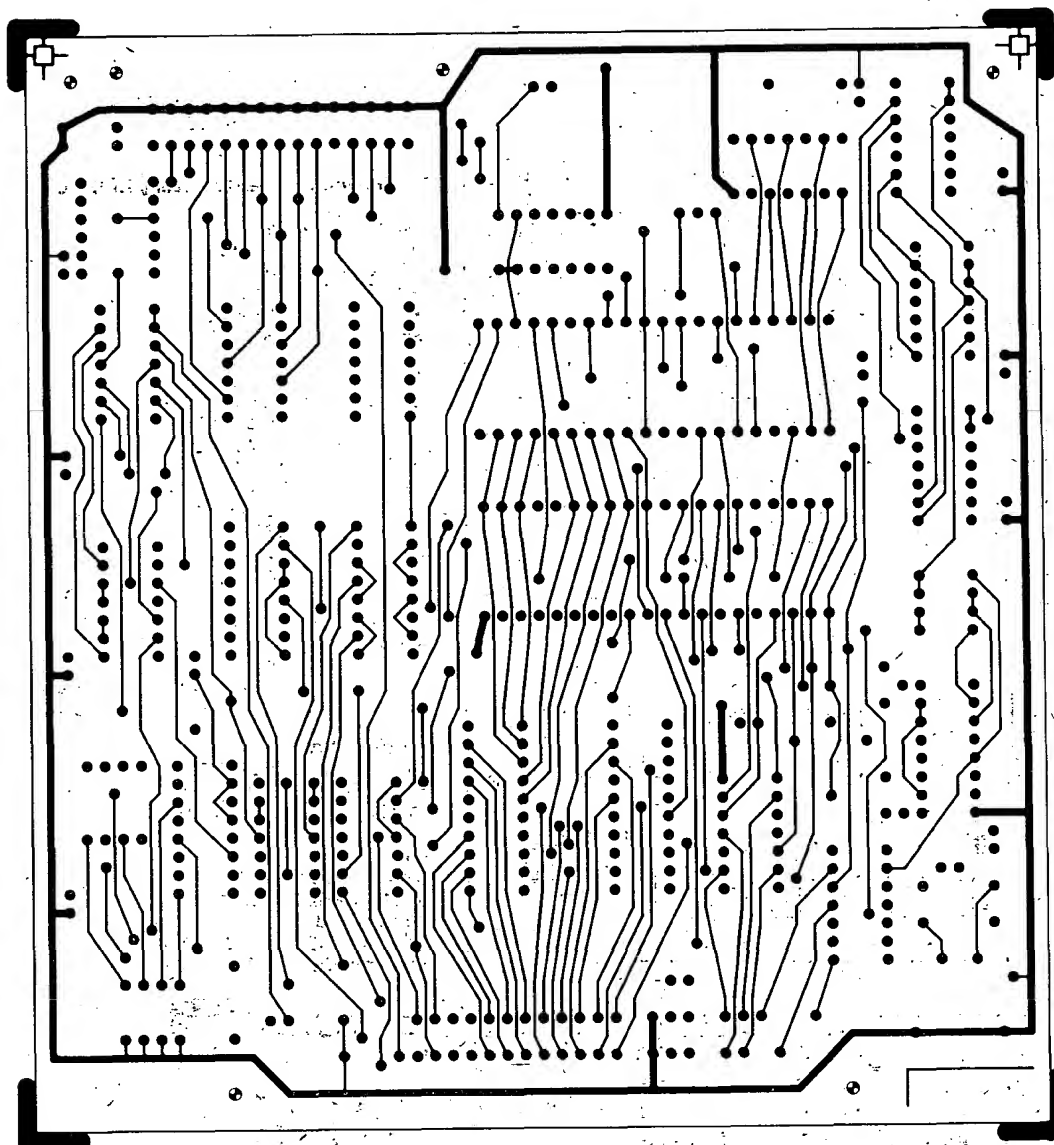
C ₁	100 pF, TK
C ₂ , C ₃ , C ₄	6,8 μF, TE 121
C ₅ až C ₁₄	15 nF, TK 783

Ostatní součástky

3 přepínače DIL
 krystal 8 MHz
 dioda LQ113
 konektor FRB TY517 6211 (X₁)
 konektor FRB TY513 3011 (X₂)



Obr. 61. Deska s plošnými spoji RPD-1Z - horní strana



Obr. 62. Deska s plošnými spoji RPD-1Z –
spodní strana

Obr. 63. Deska RDP-1Z (viz čtvrtou stranu
obálky)

MONITOR

*R

READY

>

```

10 REM
20 REM TEST RPD-1Z
30 REM
40 REM V080785JM TESLA ELSTROJ
50 REM
60 GOS.900
100 G.7000
890 END
900 REM PROGRAM INIT
910 F=12:REM BAZE.FDC
920 D=H.4):REM DMAC BAZE
930 RE.
1000 REM WAIT FDC BUSY
1005 P:"CEKAME NA NOT BUSY
1010 MA.128:IFINM(F)G.1010
1015 P:"NENI BUSY
1020 RE.
2000 REM DMAC INIT
2005 P:"INIT DMAC
2010 OUTD+4,H.44)
2020 OUTD+1,127
2030 IFAOUTD+1,128:G.2050
2040 OUTD+1,64
2050 OUTD,PE.(H.40C3))
2060 OUTD,PE.(H.40C4))
2070 RE.
3000 REM PARAM
3005 P:"CEKAME NA PARAM " P
3010 MA.32:IFINM(F)G.3010
3020 OUTF+1,P
3025 P:"PARAM PREDAN
3030 RE.
4000 REM RESULT
4005 P:"CEKAME NA RESULT
4010 MA.8:IFINM(F)=0G.4010
4020 MA.255:R-IN(F+1)
4025 P:"RESULT JE ",BY.(R):P.
4030 RE.
5000 REM FDC RD WR
5010 GOS.1000
5020 GOS.2000
5030 IFAOUTF,H.4A):G.5050
5040 OUTF,H.52)
5050 P=T
5060 GOS.3000

```

```

5070 P=S
5080 GOS.3000
5090 GOS.4000
5095 P:"RD/WR UKONCENO
5100 IFR=0P."CC OK
5110 IFR=8P."CC CLK ERROR
5120 IFR=10P."CC LATE DMA
5130 IFR=12P."CC ID FIELD CRC ERROR
5140 IFR=14P."CC DATA FILED CRC ERROR
5150 IFR=16P."CC DRIVE NOT READY
5160 IFR=18P."CC WRITE PROTECT
5170 IFR=20P."CC TRK DD NOT FOUND
5180 IFR=22P."CC WRITE FAULT
5190 IFR=24P."CC SECTOR NOT FOUND
5200 RE.
6000 REM FDC INIT
6005 P:"FDC INIT
6010 OUTF+2,1
6020 OUTF+2,0
6025 GOS.1000
6030 OUTF,H.35)
6040 P=H.D):GOS.3000
6050 P=8:GOS.3000
6060 P=23:GOS.3000
6070 P=16+8+9:GOS.3000
6100 F:I=0101
6105 GOS.1000
6110 OUTF,H.35)
6120 P=H.10)+8+1:GOS.3000
6130 P=-1:GOS.3000
6140 P=-1:GOS.3000
6150 P=-1:GOS.3000
6160 N.I
6165 P:"SPECIFY HOTOVO
6170 GOS.1000
6180 OUTF,H.69)
6190 P=0:GOS.3000
6200 GOS.4000
6210 GOS.5100
6215 P:"FDC INIT HOTOVO
6220 RE.
7000 REM MINI TEST
7010 GOS.6000
7020 P:"CTENI/ZAPIS? "
7030 B=I.
7040 IFB=C'G.7500
7050 IFB#Z'G.7030
7055 P:"ZAPIS
7060 GOS.8000

```

```

7070 P:"ZADEJ TEXT
7080 INI.
7090 H=T.
7100 A=1
7110 GOS.5000
7120 G.7020
7500 GOS.8000
7505 P:"CTENI
7510 A=0
7520 H=T.
7530 GOS.5000
7535 P:"PRECTENA DATA
7540 OUT.
7545 P.
7550 G.7020
8000 IN."STOPA" T
8010 IN."SEKTOR" S
8020 RE.
9000 REM RD ID
9010 GOS.1000
9020 A=0
9030 GOS.2000
9040 OUTF,H.58)
9050 P=1:GOS.3000
9060 P=0:GOS.3000
9070 P=26:GOS.3000
9080 GOS.4000
9090 GOS.5100
9100 RE.

```

Obr. 64. Program pro testování RPD-1Z

Deska simulátoru paměti EPROM, DSE-1

Jak jsem již napsal v čísle AR řady B, které se zabývalo JPR-1, simulátor paměti EPROM je velice užitečný pomocník. Pomocí něj se dají odladit programy pro aplikace systému SAPI-1, ale právě to, že je nezávislý na typu procesoru v dané aplikaci, umožňuje „ladit“ programy jednočipových mikropočítačů MHB8035 nebo ladit generátory znaků, tabulky konstant atd. Pro systémy rychlých řezových mikroprocesorů máme postaven i simulátor paměti PROM MH2871 pro délku 40 bitů, pracující v systému SAPI-1. Bez tohoto simulátoru bychom si dnes nedovedli postup při ožiování rychlého řadiče pásku nebo disku představit.

Simulátor EPROM postavený z běžných obvodů jsem sliboval popsat již dávno. Nakonec se ukázal jako složitý a proto jsme přešli na využití JPR-1 při simulaci paměti EPROM. Takové ladění pak ovšem vyžaduje dva počítače, jeden,

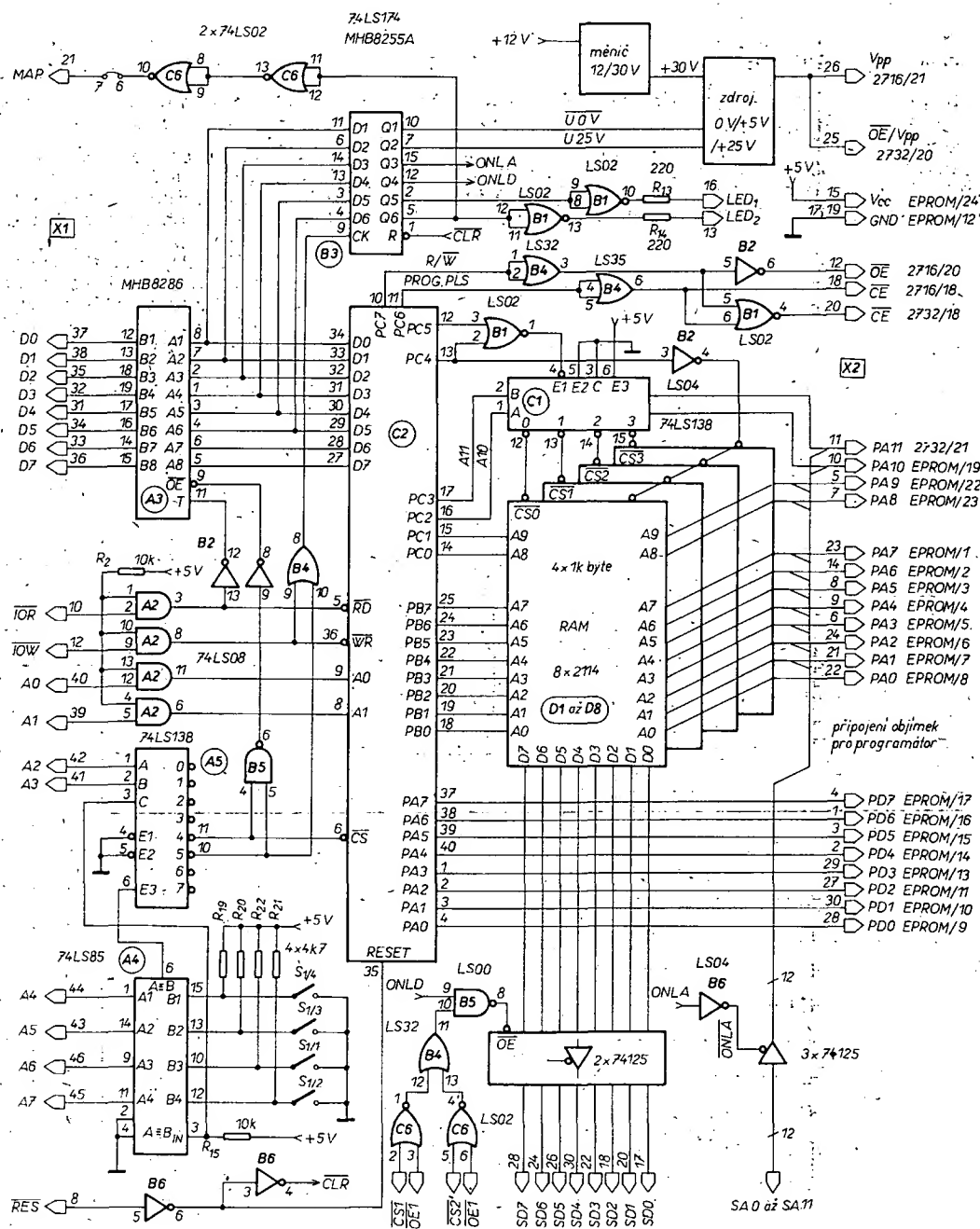
v němž je simulátor, a druhý, jehož aplikaci odlaďujeme. Ladíme-li třeba generátor znaků nebo rutiny, uložené na vyšších adresách, vystačíme i s jedním počítačem, ale tyto případy jsou výjimkou, protože většina aplikacních programů začíná od nuly.

Když jsme vyvíjeli simulátor paměti EPROM, nezapomněli jsme na to, že odladěnou paměť je nejlepší hned naprogramovat, aby nevznikly zbytečné chyby při přepisování dat na děrnou pásku a podobně. Proto je na desce DSE-1 programátor paměti 2716 a 2732. Musím se však přiznat, že s deskou DSE-1 je to podobné jako se simulátorem v první práci o JPR-1. Zase jsme ho dělali jako poslední a v době, kdy píšete tyto řádky, ještě nemáme programové vybavení. Otázkou programového vybavení vývojového systému s JPR-1Z se však bude zabývat samostatný článek v AR nebo AR B a do té doby vše dožene. Proto se nezdobte, že je zde jen popis hardware a že se nezabýváme otázkou programování.

Popis zapojení desky DSE-1

Schéma desky je opět rozděleno na tři části, protože se velká schémata do časopisu nevejdou. Na první části (obr. 65) je zapojení obvodu MHB8255A, který je použit pro plnění a čtení paměti RAM, která potom bude simulovat paměť EPROM. Současně tento obvod slouží k zajištění generace adres a dat při programování paměti EPROM. Na druhé části (obr. 66) jsou vstupní a výstupní obvody pro připojení simulátoru. Na třetí (obr. 67) je měnič a zdroj.

V první verzi simulátoru, který pracoval rok bez desky s plošnými spoji jako „zadrátovaný“ vzorek, jsme použili pro přístup do paměti RAM multiplexery, podobně jako je tomu u videopaměti desek AND-1 nebo AND-1Z. Toto řešení je neobvyklejší, avšak simulátor zabere adresový prostor 4 Kbyte a my jsme chtěli v vývojového systému paměti RAM šetřit pro velké programy. Proto je přístup do paměti RAM simulátoru DSE-1 přes instrukce I/O (IOR, IOW).

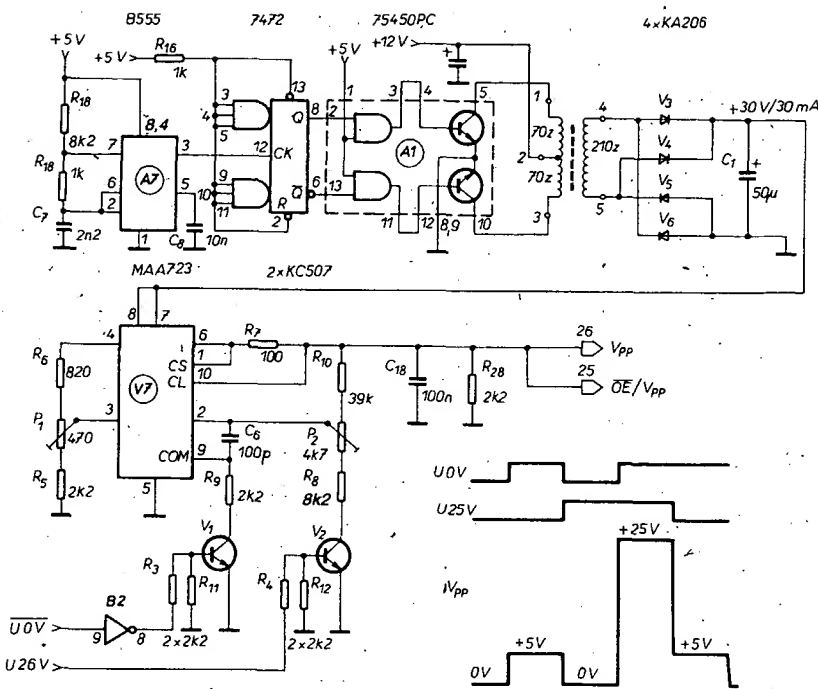


Obr. 65. Schéma desky DSE-1, část 1 – sběrnice a obvod B255A

Zapojení obvodů sběrnice se v průběhu vývoje systému SAPI-1 standardizovalo tak, že se prakticky mění jen podle počtu adres, které potřebujeme pro vnitřní adresaci na desce (A0, A1 atd.).

Jako dekodér adres se po počátku dodávek číslicových přepínačů DIL z n. p. TESLA Jihlava nejlépe osvědčily obvody 74LS85 (nebo i 7485), které umí komparovat čtyři bity proti sobě. Na jeden vstupy zapojíme přepínač DIL ošetřený rezistory a na druhé horní čtyři adresové bity (A7, A6, A5 a A4). Přepínačem se pak nastavuje horní číslo HEX adresy přídavného zařízení. Jediným problémem, se kterým, nejdě nic dělat, pak je fakt, že adresa se nastává inverzně oproti značení na přepínači. Sepnutý stav přepínače je od výrobce označen „jedičkou“ a v našem zařízení přepínač spíná proti zemi, takže vlastně generuje logickou nulu. Výstup komparátoru A = B pak „jedičkou“ říká, že je na sběrnici zvolená adresa. U desky DSE-1 je dekodér horních 4 bitů adresy tvořen obvodem A4.

Z nižších dvou adres, A2 a A3, pak vybíráme obvykle čip, který má být na desce selektován. Dekodér těchto dvou bitů je na desce realizován obvodem 74LS138 (kompatibilní s MH3205) z SSSR. Spodní bity adresy, A0 a A1, pak pouze zesílujeme (nebo spíše oddělujeme) neinvertujícími hradly 74LS08. Stejným způsobem zesílujeme signály MR a MW. Zesilovač dat, který musí být obousměrný, používáme z řady MHB82XX. Tyto obvody jsou výhodné, protože mají osm bitů. Při

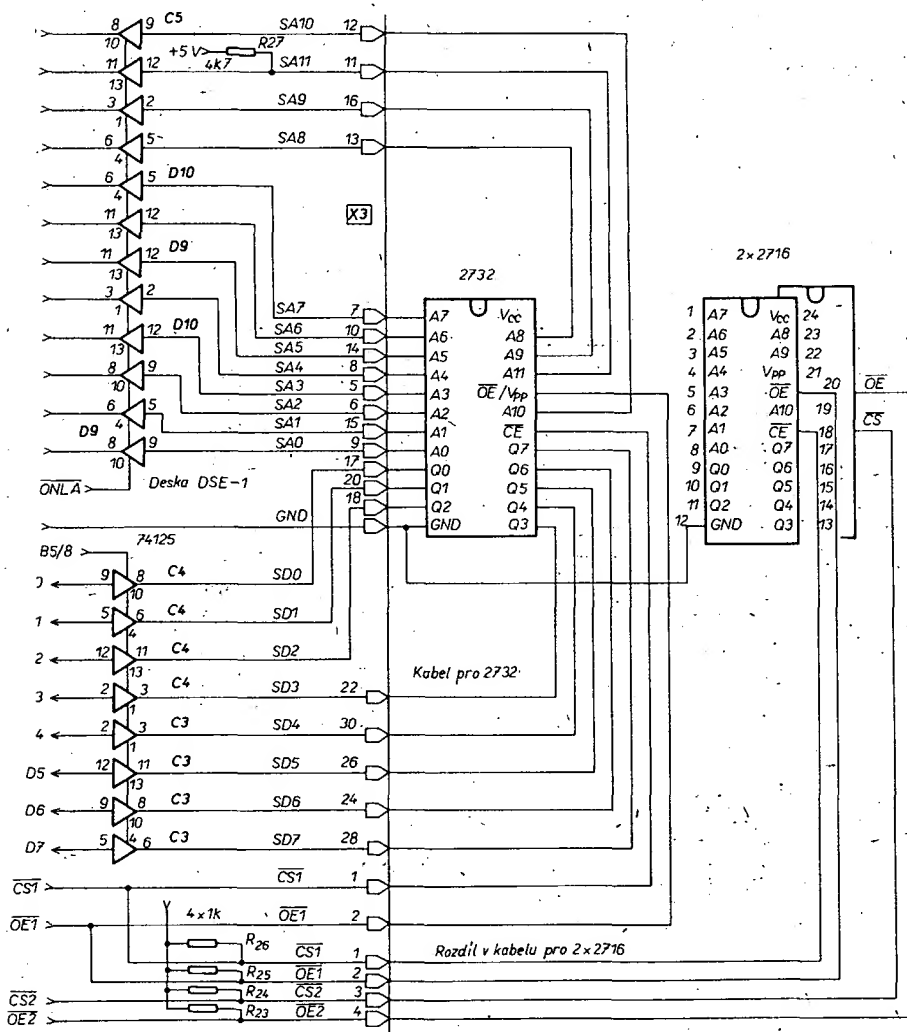


Obr. 67. Schéma desky DSE-1, část 3 – měnič a zdroj (paralelně k primárnímu vinutí, vývody 1 a 3, je zapojen sériový členek RC, R1 – 68 Ω a C3, 820 pF)

pečlivém proměřování odběrů obvodů proudovou sondou pro osciloskop jsme však naměřili velké špičky při přepínání těchto obvodů. Nejlepší by bylo přepínat

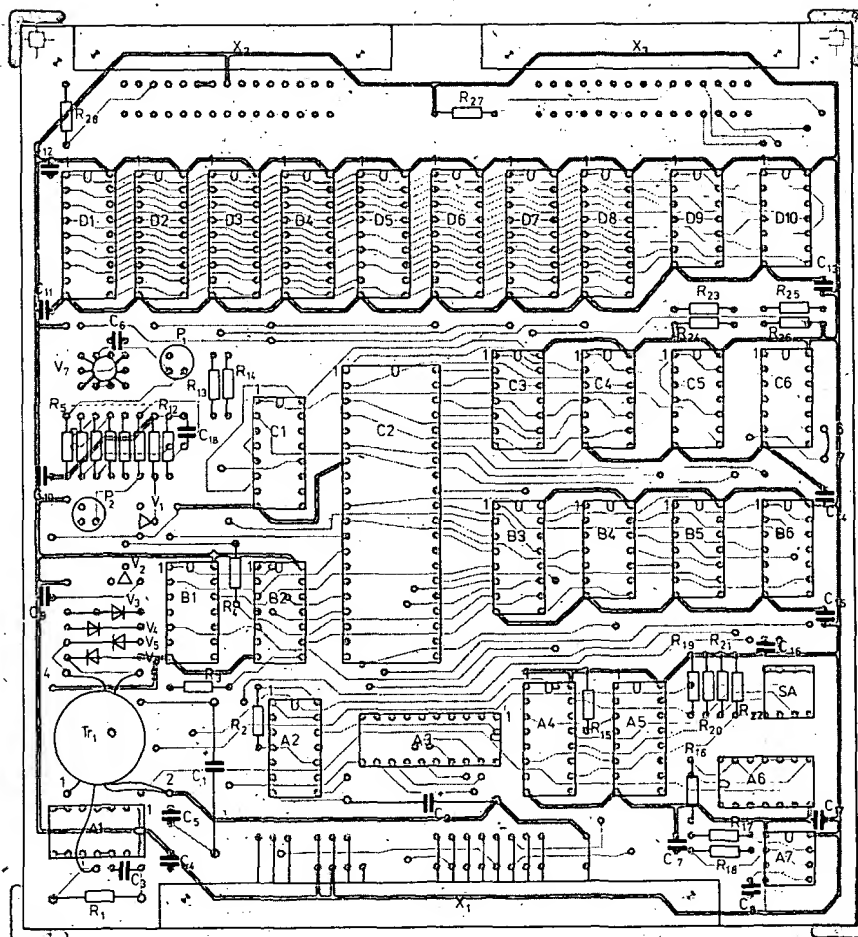
směr těchto obvodů (vstup T) bez jejich selekce (OE = „1“). V systému SAPI-1 však není připraven žádný signál, který by předem ohlašoval směr přenosu a proto musíme používat obvody tak, jak se to ve světě dělá, a doufat, že buď špičky nebudou vadit, nebo že se tyto obvody zdokonalí. Na desce DSE-1 je tedy zesilovač dat realizován obvodem MHB8286 (A3). Abych nezapomněl, ještě mě na těchto obvodech vadí to písmeno B v označení, protože jsem zvyklý, že označuje technologii MOS.

Tím jsme si popsali obvody okolo sběrnice a můžeme se věnovat dalším obvodům. Popisovat ještě dnes funkci a možnosti obvodu MHB8255A pokládám za zbytečné – bylo o něm napsáno již dost. Protože nám počet jeho vstupů a hlavně výstupů nestačil, je na desce ještě registr



Obr. 66. Schéma desky DSE-1, část 2 – simulátor EPROM a zapojení kabelu

č.	X3'	DSE1	2732	první 2716	druhá 2716
1	CS1	18	18	—	—
2	OE1	20	20	—	—
3	CS2	—	—	18	—
4	OE2	—	—	20	—
5	SA3	5	5	5	5
6	SA2	6	6	6	6
7	SA7	1	1	1	1
8	SA4	4	4	4	4
9	SA0	8	8	8	8
10	SA6	2	2	2	2
11	SA11	21	—	—	—
12	SA10	19	19	19	19
13	SA8	23	23	23	23
14	SA5	3	3	3	3
15	SA1	7	7	7	7
16	SA9	22	22	22	22
17	SA0	9	9	9	9
18	SD2	11	11	11	11
19	SD1	12	12	12	12
20	SD1	10	10	10	10
21	SD3	13	13	13	13
22	SD3	13	13	13	13
23	SD3	13	13	13	13
24	SD6	16	16	16	16
25	SD5	15	15	15	15
26	SD5	15	15	15	15
27	SD5	15	15	15	15
28	SD7	17	17	17	17
29	SD7	17	17	17	17
30	SD4	14	14	14	14



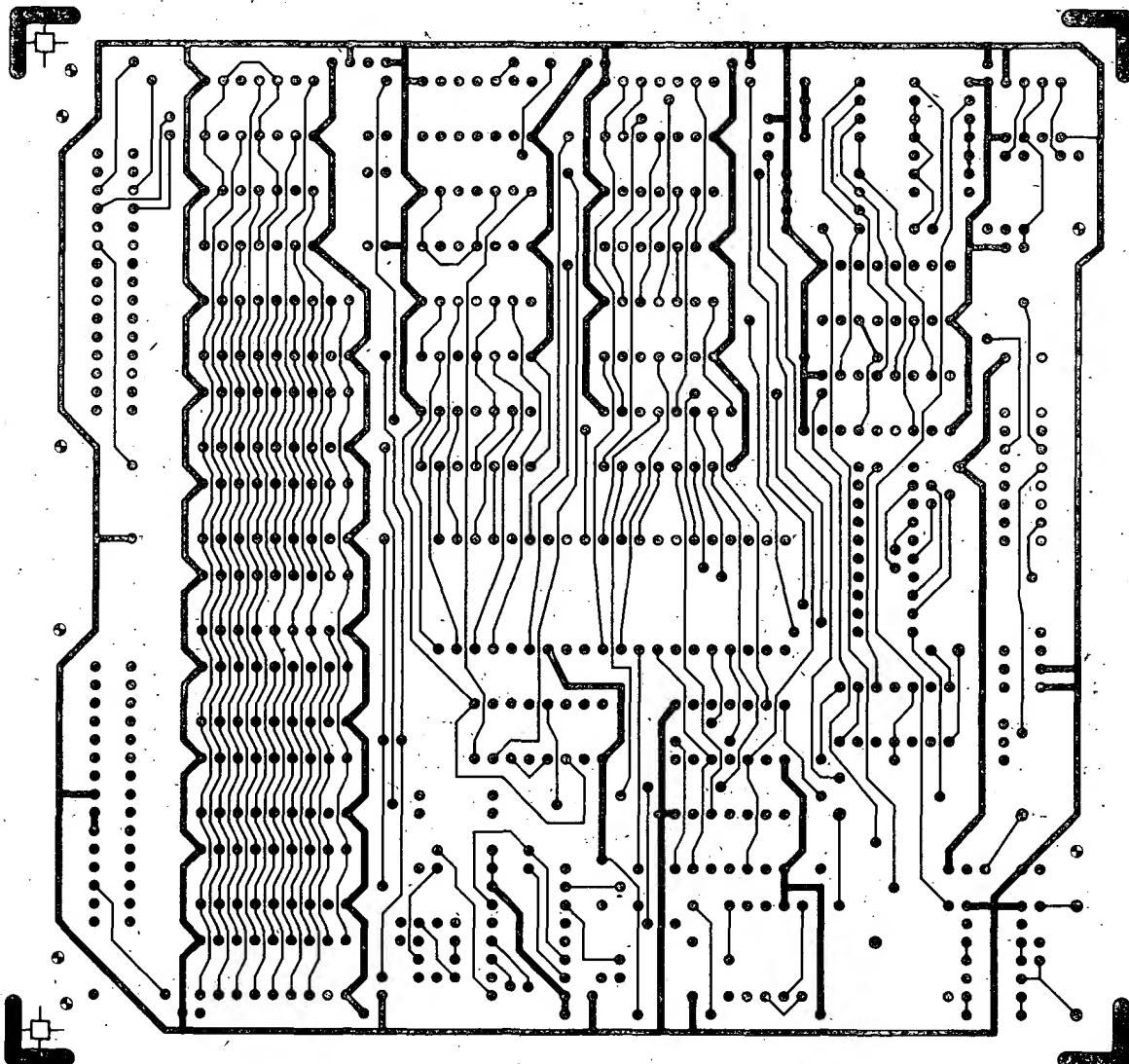
tvořený obvodem 74LS174, do něhož se zapisují řídicí slova pro indikaci na panelu (zesilovače pro diody LED (B1)), pro řízení zdroje programovacích impulsů a pro řízení vysílačů a přijímačů dat. Zde bych poznamenal, že u simulátoru EPROM existují dva stavy. První je tzv. OFF-LINE, kdy má do paměti RAM přístup procesor a může naplnit nebo zkontrolovat její data. Druhý je tzv. IN-LINE, kdy paměť RAM je „řízena objímkou“ paměti EPROM, do které je kabel simulátoru zasunut. Pak adresy paměti RAM generuje vlastně objímka a data z paměti RAM jsou předávána na žádost signálů CS nebo OE z objímky paměti EPROM. Proto jsou signály z řídicího registru nazvány ONL A (adresy) a ONL (D) (data).

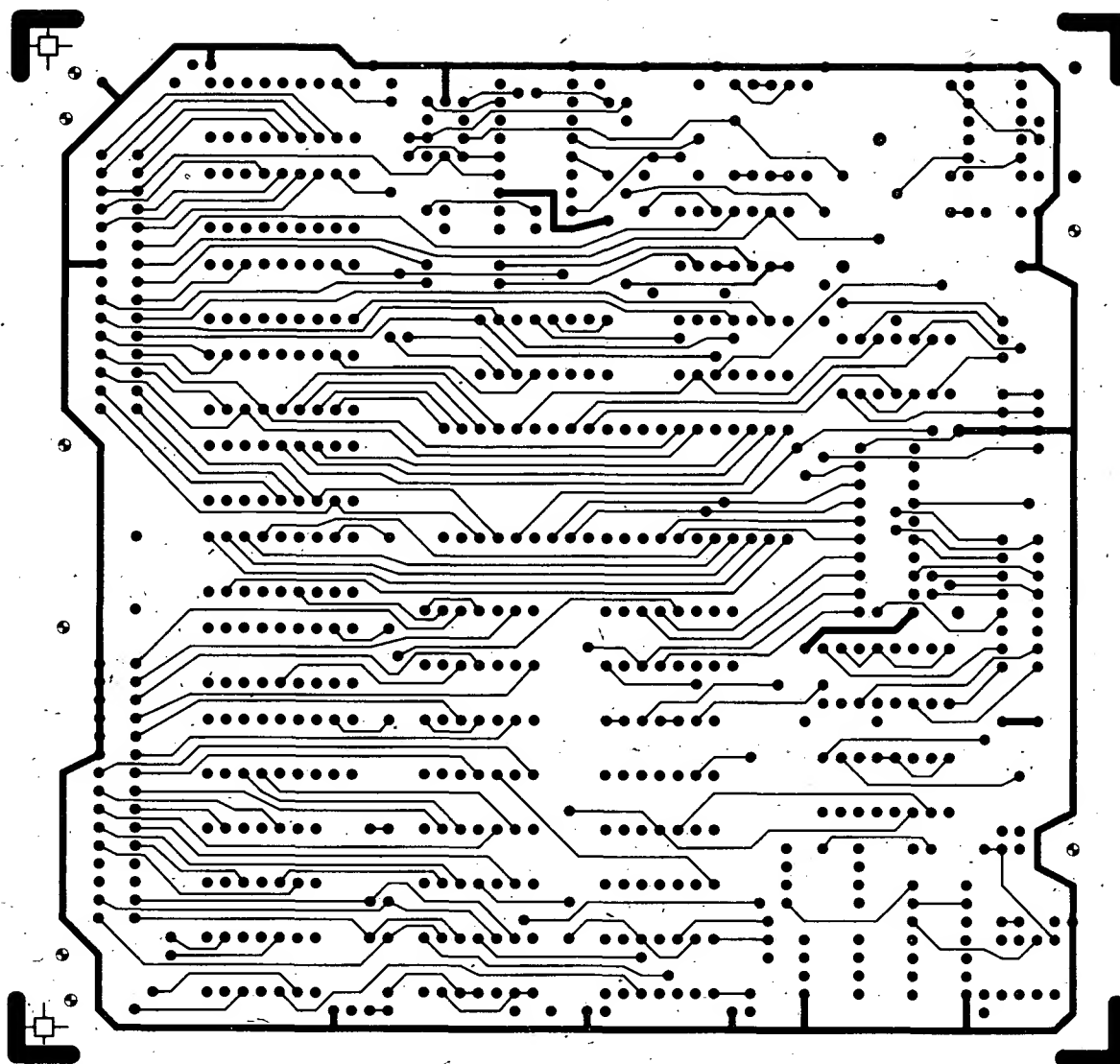
Paměť RAM na desce DSE-1 je sestavena z 8 obvodů MHB2114. Do paměti RAM musí mít přístup jak procesor, tak počítač, jehož paměť EPROM simulujeme. Pro adresy je tedy nutný multiplexer. My jsme ho na desce DSE-1 obešli tím, že generujeme adresy z výstupů portů obvodu 8255A. Ve chvíli, kdy potřebujeme pracovat v režimu ON LINE, přepneme porty obvodu 8255A na vstupní a tím je odpojíme od paměti a můžeme přivést přes třístavové oddělovače D9, D10 a C5 externí adresu z objímky kabelem na konektor.

Stejným způsobem multiplexujeme data. Při zápisu do RAM nebo při progra-

Obr. 68. Rozložení součástek na desce DSE-1

Obr. 69. Deska s plošnými spoji DSE-1 – horní strana





Obr. 70. Deska s plošnými spoji DSE-1 –
spodní strana

mování paměti EPROM je port A obvodu 8255A definován jako výstupní. Při čtení z paměti RAM, nebo při režimu ONL, kdy se simuluje EPROM, je port A obrácen a pracuje jako vstupní.

Kabel přicházející od objímky simulované paměti EPROM je na obr. 66. Konektor X_3 je připraven pro připojení jedné objímky pro paměti 2732 nebo dvou objímek pro paměti 2716. Signály \overline{CS} a \overline{OE} se

sčítají hradly C6 a B4 a navíc musí být povolen režim ONL pro data (ONL $D = „1”$).

Programátor paměti EPROM je z velké části tvořen stejnými obvody, které zajišťují funkci simulátoru. Výstupní konektor X_2 je určen pro připojení dvou objímek, jedné pro 2716, druhé pro 2732. Je však možné mít jen jednu objímku a přepínat signály pro vývody 18, 20 a 21 těchto

paměti. Objímky je možno umístit třeba na přední panel počítače SAPI-1.

Aby nebylo nutné mít další napájecí zdroj pro programování pamětí, je na desce DSE-1 měnič (obr. 67), který vyrábí +30 V pro programátor. Za vlastním měničem je stabilizátor MAA723, který dodává napětí 0 V, +5 V a +25 V pro programování obou typů pamětí EPROM. Potenciometrem P_1 se nastavuje úroveň +5 V. Sepne-li tranzistor V_2 , nastaví se úroveň +25 V potenciometrem P_2 . Sepne-li tranzistor V_1 , je na výstupu stabilizátoru napětí 0 V. Tranzistory se ovládají z výstupů řídicího registru B3.

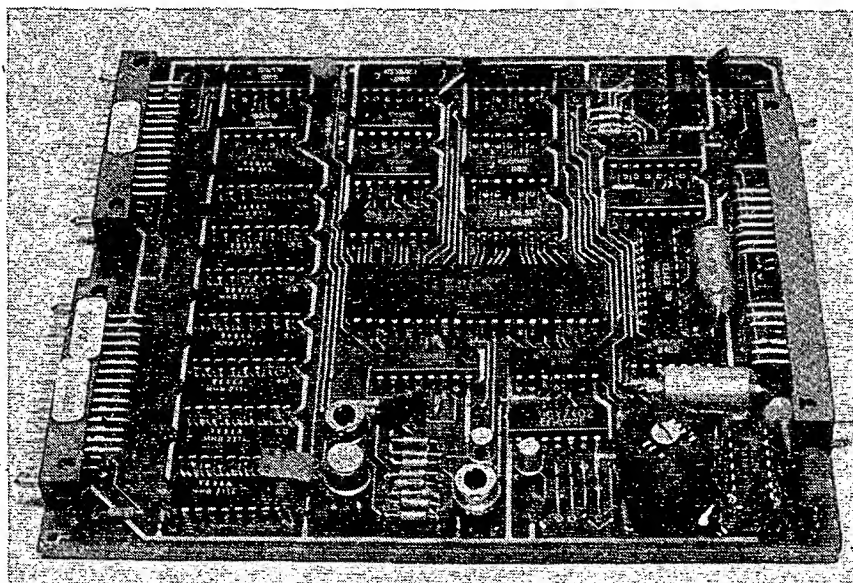
Pro možnost použít mapování paměťového prostoru u vývojového systému JPR-1Z, je na špičku č. 21 konektoru sběrnice vyveden signál MAP, který je možno ovládat bitem D5 řídicího registru.

Na obr. 68 a 71 je rozložení součástek na desce DSE-1. Na obr. 69 je horní strana desky s plošnými spoji a na obr. 70 je spodní strana.

Seznam součástek na desce DSE-1

Integrované obvody

A1	75450PC
A2	74LS08
A3	MHB8286
A4	74LS85
A5, C1	74LS138



Obr. 71. Deska DSE-1 (viz též obrázek na titulní straně)

A6 MH7472
A7 B555
B1, C6 74LS02
B2, B6 74LS04
B3 74LS174
B4 74LS32
B5 74LS00
C2 MHB8255A
C3, C4, C5,
D9, D10 74125
D1 až D8 MHB2114

Rezistory (TR 191, 10 %)
R₁ 68 Ω, TR 192
R₂, R₁₆, R₂₃ až
R₂₇, R₁₈ 1 kΩ

R₃, R₄, R₁₁, R₁₂,
R₂₈, R₅, R₉ 2,2 kΩ
R₆ 820 Ω
R₇ 10 Ω
R₈, R₁₅ 10 kΩ
R₁₀ 39 kΩ
R₁₃, R₁₄ 220 Ω
R₁₇ 8,2 kΩ
R₁₉ až R₂₂ 4,7 kΩ

Kondenzátory
C₁ 50 μF, TE 986
C₂ 200 μF, TE 984
C₃ 820 pF, TK 794
C₄ 6,8 μF, TE 121
C₅ 6,8 μF, TE 125
C₆ 100 pF, TK 783

C₇ 2,2 nF, TK 745
C₈ 10 nF, TK 783
C₉ až C₁₇ 15 nF, TK 783

Ostatní součástky

V₇ MAA723
V₁, V₂ KFY46
V₃ až V₆ KA206
P₁, P₂ potenciometr TP 095
konektor FRB TY517 6211 (X₁)
FRB TY513 3011 (X₂, X₃)

Transformátor

feritový hrníček o Ø 18 mm, hmota H22,
A_L = 400 nH/z²
1-2, 2-3 70 závitů, 4-5 210 závitů, vše drátem
o Ø 0,12 mm CuL

Současný stav vývoje a výroby systému SAPI-1

Od vydání dvou čísel AR řady B, věnovaných systému JPR-1, uplynulo již mnoho času, ale byl také udělán kus práce. Ve spolupráci trojice řešitelů úkolu (TESLA Elstoj, TESLA Liberec a TESLA Eltos, závod DIZ) byl celý systém dopracován až do stavu, kdy mohla být zahájena jeho sériová výroba. Systém byl v souladu s tradicí systémů vyvinutých v TESLA Elstoj nazván SAPI-1. Zkratka SAPI znamená Systém Automatického Pořizování Informací a postupný rozvoj tohoto systému (SAPI-12, SAPI-12R a SAPI-80) měl za cíl odstranit negativní vliv lidského činitele při pořizování informací. Počítače jsou prakticky neomylné, většina chyb při zpracování informací vzniká již při pořizování vstupních dat člověkem, a další část vlivem chyb v programech a poruch v počítači nebo přidavných zařízeních.

Uveřejnění návodu na stavbu systému SAPI-1 v AR řady B mělo na další rozvoj systému velice pozitivní vliv. Poprvé v historii čs. výpočetní techniky byl dostatek informací o systému, který přicházel na trh. Doslovně před očima deseti tisíců svědků pak probíhal i další rozvoj systému. Jak víte, původně jednodeskový mikropočítač JPR-1 se změnil na centrální desku systému SAPI-1. Počítali jsme s tím, že systémy SM 50/40 svou kvalitou a masovou výrobou postupně omezí rozvoj systému SAPI-1 a že nebude nutné vyvíjet vývojové systémy, systémy na přípravu a předzpracování dat a terminály na bázi systému SAPI-1. Rovněž tak jsme předpokládali, že i v oblasti řídicích systémů nebudeme muset konkurovat řídicím systémům SMEP z VÚVT Žilina a systémům MIRIS z VÚAP Praha. Bohužel jsme se, jak se říká, přepočítali. Mikropočítače z koncernu ZAVT nesplnily co do kvality a kvantity očekávání a proto bylo nutné systém SAPI-1 dále rozvíjet.

Za podpory pracovníků FMEP a GR MLP (federálního ministerstva elektrotechnického průmyslu a gen. řed. TESLA, měřicí a laboratorní přístroje Brno) jsme pokračovali v uvedené trojici řešitelů ve vývoji a zveřejňování výroby systému SAPI-1. Systém se ukázal jako dobře výrobitelný a levný. Názory typu: „Smutný stav systému SAPI-1 jak vlaštovka kníždou“ jsou oprávněné a vůbec nás nemrzí. Skutečnost, že z jednodeskového mikropočítače je možno postavit několikadeskový systém a z něho floppydiskový systém kompatibilní se systémy SM 50/40, a že je možné aplikovat systém i pro řízení, nás spíše těší než mrzí. Nejrozšíře-

nější mikropočítačový systém na světě IBM PC nám dal nakonec za pravdu. Na jeho systémovou sběrnici také nelze připojit více než 8 desek a další rozšiřování je možné pouze přes zesilovač v tzv. expanderu (obdobou je JPN-1 v systému SAPI-1). Sběrnice systému IBM PC je podobná jako u systému SAPI-1, má pouze bohatší systém DMA a systém přerušení. U systému SAPI-1 je bohužel nemožné efektivně rozšířit tyto dva základní systémy dobrého počítače a proto bude systém SAPI-1 nadále poněkud omezen ve své aplikovatelnosti (několikaprocesorové systémy, signální procesory atd.).

Vývojové pracoviště v TESLA Elstoj má bohaté zkušenosti s vývojem mini a mikropočítačů. Máme však omezené kapacity, zejména v oblasti programování, a proto jsme nemohli rychle plnit požadavky uživatelů na další rozvoj systému SAPI-1. Mnoha uživatelům základního systému SAPI-1 brzy došlo, že tento systém je určen pouze k zvládnutí základů mikropočítačů v praxi. Ten, kdo nečekal na rozvoj systému ze sériové výroby a začal vyvíjet svoje desky pro rozšíření systému, udělal dobře (viz AR řady A, č. 12/85). Systém SAPI-1 měl ve své základní koncepci jako jeden z úkolů naučit pracovníky našeho průmyslu řešit problémy elektronizace našeho hospodářství vlastními silami. Ne všechno je však možné řešit vlastní výrobou. Jednak ji někdo ani nemá a jednak sériová výroba zajišťuje větší spolehlivost, nižší cenu a servis v oblasti hardware i software.

Po vyřešení základních problémů při zavádění sériové výroby systému SAPI-1 v rozsahu uveřejněném v AR řady B jsme začali rozvíjet systém SAPI-1 podle dlouhodobé koncepce. Chtěl bych se zde omluvit mnoha zlepšovatelům, že jsme nepokračovali v rozvoji systému podle jejich zlepšovacích návrhů. Výroba mikropočítačů je dnes tak technologicky náročná (desky s plošnými spoji, pájení, testování), že není možné, abychom pracovali na základě zlepšovacích návrhů. Chápeme, že po sociální stránce hrají zlepšovací návrhy u technické inteligence velkou roli, ale vývoj systému pro sériovou výrobu vyžaduje, aby existoval právní podklad k tomu, že vyvojář bude ručit za výrobek až do etapy výroby, servisu a programového vybavení. To zatím zlepšovací návrhy nezaručují. Dnes nezáleží ani na tom, jak „chytře“ desky systému jsou, spíše na tom, jak splňují technologii a reálné možnosti součástkové základny. Bitva o součástkovou základnu dnes u nás přešla z boje o kvalitu do boje za kvantitu. Díky rozsáhlé kooperaci se zeměmi RVHP je dnes naše součástková

základna celkem kvalitní. Je však problém zajišťovat součástky v počtech, které vzniknou vynásobením s roční produkcí systému SAPI-1 v TESLA Liberec. Není to jen náš problém. V době, kdy se vyvíjejí čipy s deseti tisíci tranzistory, je i v zahraničí problém s obvody, jako 7406 nebo 74157, kterých není nikdy dost, protože se používají velmi často.

Základní směry vývoje systému SAPI-1 vycházejí ze zkušenosti, že mikropočítačové systémy se dají rozlišit na ty, jež zpracovávají data a na řídicí systémy. To, že i řídicí systém musí umět zpracovat vstupní data a komunikovat s obsluhou podporuje myšlenku, že je nejlepší vycházet u mikropočítačů ze stavebnice, která respektuje jak požadavky na zpracování dat, tak i na řízení.

Současný vývoj systému SAPI-1 se dá rozdělit do několika samostatných oblastí:

- jednotky,
- procesory,
- paměti,
- řadiče,
- desky propojení,
- desky pro řízení,
- systém pro rozšíření počtu desek,
- různé samostatné díly systému.

Jednotky zahrnují napájecí zdroje jak pro desky systému, tak pro přidavná zařízení. Jedním z velkých problémů při rozšíření systému o paměť na pružném magnetickém disku (flopydisk) je zajištění napájení +5 V; +24 V a -5 V pro tuto periférii. I samostatná jednotka disku potřebuje přidavnou mechaniku a zase nástroje a technologii pro její výrobu. To, že se floppydisky nevyrábějí u nás jako ucelené jednotky s vlastním napájením, způsobuje pak velké náklady na jednotlivé vývoje a přípravy výroby u výrobců výpočetní techniky.

Procesory jsou u mikropočítačových systémů obvykle univerzální. Existence dvou typů pamětí (RAM a EPROM) a možnost adresovat periférie jako paměti odlišují však různé procesory v malých detailech. Datový operační systém CP/M požaduje, aby adresní prostor začínal pamětí RAM a řídicí systémy vyžadují na tomto místě paměť EPROM nebo ROM. Některé typy programů pro systémy CP/M zase požadují, aby procesor byl typu Z80 a nikoli 8080A. Proto i systém SAPI-1 se postupně rozrostl o další desky procesorů.

Paměti podléhají stejným požadavkům jako procesory. Záleží na tom, k jakým účelům má paměť sloužit. Někdy musí být typu ROM, někdy RAM, pro některé aplikace stačí 1 Kbyte RAM a pro některé je málo 64 Kbyte RAM. Pro řízení je často nutná paměť se zálohovaným napájením bateriemi. Původní statická paměť RAM systému SAPI-1 na desce REM-1 nestačila pro všechny aplikace a byla velmi

náročně na odběr proudu ze zdroje +5 V. Nově vyvinuté a vyráběné paměti dávají větší možnost výběru zejména díky použití dynamických pamětí RAM typu 4116.

Řadiče přídavných zařízení představují dnes samostatný problém ve vývoji výpočetní techniky. Díky zvětšujícím se nárokům na kapacity vnějších pamětí (disk, floppydisk, kazetopásková paměť, standardní pásková paměť atd.) je nutné zaznamenat informace rozdělovat na menší standardní bloky a chránit informaci zabezpečovacími kódy. Roste i kmitočet, kterým se přenášejí data mezi procesorem a přídavným zařízením. Proto je návrh a realizace řadičů čím dál tím komplikovanější. Systém SAPI-1 byl doplněn řadičem, umožňujícím připojit mechaniku standardní magnetopáskové paměti s páskem šířky 1/2" a hustotou 800 bpi (bitů na jeden inch) a formátem IMB. Díky tomu je zajištěna přenositelnost informací zejména mezi systémy SMEP a JSEP a SAPI. Standardní pásek je také dodnes jedním z nejspolehlivějších medií pro archivaci dat z počítače.

Nejrozšířenější vnější paměti počítačů je dnes floppydisk. Jednotlivé mechaniky floppydisků se liší velikostí média-diskety. Standardní floppydisk používá diskety 8 palců, miniflopydisky používají diskety 5,25 palců a mikroflopydisky používají trochu odlišná média než diskety a ty mají rozměr 3,5 palce. U nás zatím připadá v úvahu pouze připojení diskové mechaniky CONSUL 7113 ze Zbrojovky Brno, která je určena pro diskety 8" s jednostranným záznamem jednoduché hustoty záznamu. Tyto diskety mají tu výhodu, že je na nich definován operační systém CP/M. Proto jsme vyvinuli řadič pro připojení mechaniky CONSUL 7113 k systému SAPI-1. Řadič umožňuje připojit i miniflopydisky (5,25") z produkce NDR a později i miniflopydisky naší produkce ze Zbrojovky Brno. O nich však budeme ještě hovořit. Zatím jsme nevyvinuli řadiče pro dvojnásobnou hustotu záznamu, protože není k dispozici československá mechanika (paměť typu CONSUL 7115 se připravuje do výroby). Pro dvojnásobnou hustotu záznamu počítáme s použitím jednočipového řadiče floppydisku typu 8272.

Dalším rozšířením přídavným zařízením mikropočítačů je kazetová paměť. Tato paměť je vhodná zejména pro pořizování dat. Mechaniky naší výroby typu KPP 800 však nesplňují požadavky na velkou spolehlivost. Přičteme-li k tomu nezajištěnou výrobu medií (speciálních kazet s páskem pro hustoty záznamu 800 pbi), nezbyvá nic jiného, než vývoj řadiče pozastavit a počkat, až se situace zlepší.

Další skupina desek systému SAPI-1 je tvořena tzv. deskami propojení. Tyto desky slouží pro spojení systému SAPI-1 se sběrnici IMS-2, nebo pro připojení děrnopáskových zařízení a pro rozšíření základního systému o další jednotky (vany), které umožňují zvětšit počet desek systému. V budoucnu do této skupiny přibudou desky pro sériovou komunikaci na úrovni V24 a RS242C a sériovou komunikaci speciální, určenou pro distribuované systémy vstupů a výstupů.

Jak uvidíte dále, řešíme pro systém SAPI-1 podsystém vstupů a výstupů na bázi logiky CMOS. Tento podsystém, nazývaný VVS-1, však vyžaduje rozšířit systém o další jednotky. Protože víme, že některé malé systémy řízení vystačí s původní sběrnicí ARB-1 (dnes navíc rozšířitelné o 8 pozic jednotkou JPN-1), vyvinuli jsme alespoň základní sadu desek pro řízení jednoduchých zařízení nebo procesorů. Jsou zde desky se vstupem s optoelektronickými oddělovacími členy, desky ča-

sovačů, deska reléových výstupů a převodníky A/D a D/A.

S tím, jak rostly nároky na vývoj nových desek systému SAPI-1, rostly i nároky na počet desek pracujících v dané aplikaci. Základní sestava dovoluje použít pouze 7 desek v systému a to je ještě často tento počet omezen povolenou maximální zátěží zdroje +5 V. Nároky na odběr proudu zmenšujeme postupným zaváděním sovětských obvodů řady K555 (74LS) a používáním dynamických pamětí RAM. Abychom rozšířili počet pozic pro desky, vyvinuli jsme Desku Propojení Busů (DPB-1) a ta umožňuje připojit Jednotku Propojení (JPN-1) pro dalších 8 desek systému. Desky do jednotky JPN-1 jsou stejné jako do základní sběrnice ARB-1, ale sběrnice jednotky JPN-1 je určena pouze pro desky s adresací I/O, protože má rozvedeny pouze spodní adresy A0 až A7. Základní deskou jednotky JPN-1 není tedy procesor, ale deska ZDP-1 (Základní Deska Propojení), která komunikuje s deskou DPB-1. Na desce ZDP-1 je časovač 8253 a řadič přerušení 8259, který umožňuje zpracovat paralelně přerušení od všech osmi desek v jednotce JPN-1. Po zavedení paralelního systému přerušení bylo třeba udělat novou sběrnici IOB-1.

Jsou aplikace, a bude jich přibývat, kdy počet vstupů a výstupů mikropočítače jde do tisíců. Takový počet vstupů a výstupů již nezvládne žádný mikropočítač s jednou sběrnicí. Tento problém bývá řešen tzv. vstupní a výstupní stranou mikro nebo minipočítače. Pro systém SAPI-1 jsme začali vyvíjet systém vstupů a výstupů, nazývaný VVS-1. Tento systém umožňuje připojit až 3500 bitů vstupů a výstupů na úrovni TTL nebo 24V. Systém VVS-1 bude doplňován i o převodníky A/D a D/A, časovače a další desky vhodné pro měření a řízení procesů.

Takový vstupní a výstupní systém mikropočítače je vlastně obrovský multiplexer a demultiplexer. Pracuje podobně jako soustava kolejí a výhybek na velkém nádraží, kde je jedna vstupní a jedna výstupní kolej. Mikropočítač má obvykle 8bitové slovo a binární informace se musí zpracovávat poměrně složitě. Náš systém VVS-1 je navržen tak, aby uměl zpracovávat i jednobitové informace, případně i čtyřbitové a samozřejmě i osmibitové.

Systém VVS-1 je zatím připojen k mikropočítači přes desku DBP-1. Uživatelé se jeví jako necelé 4 Kbyte paměti. Přes stejnou desku je připojena i jednotka JPN-1, která se adresuje jako 256 byte paměti. Paralelní připojení jednotlivých jednotek JVV-1 (jednotky Vstupů a Výstupů systému VVS-1) vyžaduje, aby propojení mezi jednotkami bylo krátké. Proto je zatím nutné „stáhnout“ všechny vstupy a výstupy řízeného objektu do jednoho místa. Kabely a jejich instalace tvoří pak často největší nákladovou položku při investici do řízení počítačem. Proto jsou jednotky JVV-1 koncipovány tak, aby v nich mohl být lokální mikropočítač, a aby mohly být se systémem JPR-1 propojeny sériově na vzdálenost třeba 2 km. Vznikne tak distribuovaný systém řízení, měření a sběru dat. Systém VVS-1 je řešen na logice typu CMOS, aby byla redukována energetická náročnost řídicího systému.

Jak vidíte, je komplexní řešení stavebnicového mikropočítačového systému značně složité. Mnoho různých aplikací vyžaduje mnoho typů desek a navíc ještě velkou opakovatelnost stejných desek v jednom systému. Systém SAPI-1 to proto nemá při vývoji a výrobě jednoduché. Navíc vše musí mít nějakou koncepci, kterou musí uživatelé pochopit a využít

ji. V následujících odstavcích vás seznámím s jednotlivými deskami systému SAPI-1, které jsou již ve výrobě nebo se do výroby připravují. Není možné dát k dispozici podrobný popis a dokumentaci těchto desek. Ne že bychom se o naše podklady báli, ale prostě by se to sem nevešlo. Nabízím proto jen stručné informace a zajímavá obvodová řešení těchto desek a základní parametry. Doufám, že na základě uvedených informací budete moci pokračovat ve své práci se systémem SAPI-1.

Jednotka JPD-1

Jednotka pružného disku JPD-1 je rozměrově shodná s jednotkou JZS-1, která je v základní sestavě systému SAPI-1. Jednotka obsahuje jednu mechaniku pružného disku pro diskety o průměru 8 palců s jednoduchou hustotou záznamu. Jednotky budou dodávány s mechanikami MOM 6400 z MLR anebo s našimi CONSUL 7113. V jednotce je napájecí zdroj ZDF-1, který dodává napětí +5 V, +24 V a -5 V pro napájení mechanik. K řadiči RPD-1 je možno připojit dvě mechaniky pružného disku – pak je nutné objednat dvě jednotky JPD-1.

ZDR-1A

Nový zdroj pro systém SAPI-1 byl vyvinut v n. p. TESLA Liberec. Tento zdroj nahradí postupně staré zdroje, které měly malý výkon a často nestačily ani k napájení základní sestavy při plném osazení desky REM-1 pamětmi 2114. Nový zdroj má povolenou zátěž při +5 V až 8 A. Zdroj bude také součástí nových jednotek (JPN-1 a JVV-1). Zdroj má mimo běžná napětí také napětí +15 V a -15 V pro napájení analogových obvodů v jednotkách JVV-1.

Deska procesoru JPR-1A

Tato deska vznikla pro operační systém CP/M. Tento operační systém vyžaduje, aby paměť RAM začínala od nuly, a aby z adresového prostoru pokud možno vymizela adresace portů a adresace displeje se přesunula do posledního „kil“ paměťového prostoru. Na desce JPR-1A chybí na rozdíl od JPR-1 přerušovací systém s obvodem MH3214. Porty byly zachovány a pouze se změnila jejich adresace. Nyní jsou porty P0, P1 a P2 adresovány jako periférie (IOR, IOW) a jsou na adresách 01, 02 a 03 HEX. Zapojení konektorů X₂ a X₃ zůstalo samozřejmě stejné. Na desce je 4 Kbyte paměť EPROM a na rozdíl od JPR-1 žádná paměť RAM. JPR-1A již tedy nebude jednodeskovým mikropočítačem. Paměť EPROM na desce JPR-1A je určena pouze pro zavádění programů operačního systému. Po signálu RESET nebo po zapnutí napájení musí být tato paměť adresovatelná od nuly. Po provedení zaváděcího programu musí být zase od nuly adresovatelná paměť RAM. Na desce je klopný obvod nazývaný BOOT. Po nulování je tento klopný obvod překlopen do jedničky a jeho výstup je veden do dekodéru adres paměti. Pro první 4 Kbyte paměti pak není na sběrnici generován signál MR (čtení z paměti) a místo něj se generuje vnitřní signál MR, který čte program z paměti EPROM na desce. Signál MW není výstupem BOOT ovlivněn a ge-

neruje se pro všechny adresy. Klopný obvod je pak možno vynulovat výstupní instrukcí OUT s adresou 00. Signál BOOT přivedený do dekodéru adresy pak povolí generaci MR pro celou oblast paměti a odpojí čtení z paměti EPROM. Dekodér adresy je tvořen pamětí PROM a proto ji je možné přeprogramovat tak, aby se po skončení BOOT přemístila paměť EPROM například do posledních 4 Kbyte paměti.

Deska JPR-1A je základem vývojových systémů VSM-1, které začínají vyrábět v n. p. TESLA Liberec. Pro implementaci operačního systému CP/M bylo také nutné předělat desku AND-1 a to tak, aby její adresa byla volitelná. Přepínačem na desce je možno zvolit počáteční adresu displeje na HEX 3800 nebo na HEX E800. Přeprogramováním paměti PROM, která nyní tvoří dekodér adresy na desce AND-1A, je možno zvolit i jiný počátek paměti.

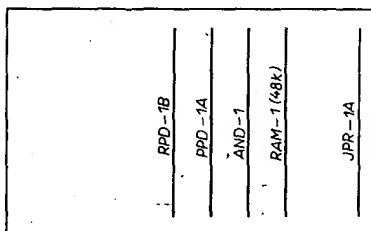
A co je nejdůležitější – podařilo se změnit systém SAPI-1 pro operační systém CP/M bez zásahů do sběrnice ARB-1. Vyřešení přepínání RAM a EPROM pomocí blokování generace signálu MR (říká se tomu stínová EPROM) bylo klíčem ke vzniku desky JPR-1A a JPR-1Z.

Na obr. 72 je konfigurace SAPI-1 pro operační systém CP/M s využitím desky AND-1 a TV přijímače. Na obr. 73 je konfigurace SAPI-1 pro operační systém

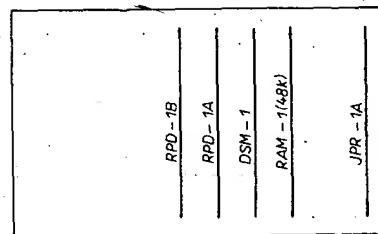
CP/M s připojeným terminálem CM 7202 pro dodržení kompatibility těch programů, které vyžadují terminál s více než 40 znaky na řádku (64 nebo 80).

Deska RAM-1

Deska RAM-1 obsahuje 48 Kbyte dynamické paměti RAM. Je vyráběna i ve verzích 16 Kbyte a 32 Kbyte. Desky je možno kombinovat, takže ze dvou desek je možné sestavit paměť 64 Kbyte pro procesory JPR-1A a JPR-1Z, protože tyto procesory nepotřebují adresový prostor pro porty a pro paměť EPROM. Paměť RAM-1 je určena především k rozšíření paměti RAM u základního systému ZPS-1.

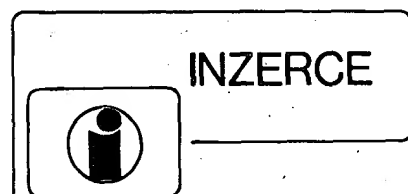


Obr. 72. Konfigurace SAPI-1 pro CP/M s televizním přijímačem



obr. 73. Konfigurace SAPI-1 pro CP/M s terminálem CM 7202

Refreš dynamické paměti je realizován na základě stejného autorského osvědčení jako u dříve popisované desky RAM-32. Refreš se provádí v cyklu FETCH při každé instrukci obdobně jako u mikroprocesoru Z80. Refreš je udržován pouze při stavu RESET a není zajištěn ve stavu HALT po instrukci HALT a při čekání na READY nebo při DMA. Pro většinu aplikací to však není na závadu. Krátké cykly DMA, například při přenosu s pružného disku (asi 1,5 μ s každých 32 μ s), nebo několik cyklů stavu NOT READY této paměti však nevedí. V podstatě je důležité, aby se každých 15 μ s provedla alespoň jedna instrukce. (Dokončení v příštím čísle).



Inzerce přijímá osobně a poštou Vydavatelství Naše vojsko, inzerční oddělení (inzerce AR), Vladislavova 26, 113 66 Praha 1, tel. 26 06 51-9, linka 294. Uzávěrka tohoto čísla byla dne 30. 9. 1985, do kdy jsme museli obdržet úhradu za inzerát. Neopomeňte uvést prodejní cenu, jinak inzerát neuveřejníme. Text inzerátu pište čitelně, aby se předešlo chybám vznikajícím z nečitelnosti předlohy.

PRODEJ

TI-59 (6000), 40 štítků, český návod. S. Terrich, Nad Krocínkou 51, 190 00 Praha 9-Prosek, tel. 82 18 305.

Sinclair Spectrum + 48 kB (11 000), interface II, microdrive a 2x joystick. P. Kočan, Černokého 1486, 149 00 Praha 4, tel. 791 36 31.

Širokopásmový zes. 2x BFR90 (350), zes. IV-V. pásmo 2x BFR91 (350), tr. BFR90, 91 (100), zes. VKV - CCIR (150). Jan Vaněk, Kosmonautů 3019, 276 01 Mělník.

Sinclair ZX-81 (5000) + 16 kB RAM (1900), málo používaný (mnoho programů). Pavel Chaloupka, Jiráskova 677, 252 29 Dobřichovice, tel. 21 61 45 75 dopol.

Cassette deck Toshiba PCG30, Dolby B, C, mikroproces. ovlád., 2 motory, amorf. hlava, metal 20 - 19 000 Hz, indik. LED, timer (6500), 100 % stav. Ing. Martin Outlý, 25. února 448., 403 31 Neštětice.

Sinclair Spectrum 16 kB ROM, 48 kB RAM, propoj. kabely, manuál, učeb., kazet. magn., ZX interface 2, knipl, ROM modul JET PAC, mnoho kazet, knihy v angl., jednotlivě, v celku sleva 1/3 (22 000). J. Kremsa, Děvínská 12, 150 00 Praha 5.

Reportážní stereo walkman, (3300). Tomáš Vorel, Branická 82, 147 00 Praha 4, tel. 46 19 952 od 24.00 do 7.00 hod.

ZX Spectrum 48 kB + programy + český manuál (12 000), programovatelný interface joystick (2000) a další programy na kazetě (a 200). Otilie Lenerová, Zoubkova 4, 150 00 Praha 5-Smíchov.

ZX 81 včetně manuálu a českého překladu (4000). Ing. Jankovský, 5. května 61, 140 00 Praha 4, tel. 43 20 33 dopoledne.

Tuner ST100, OIRT, CCIR, bezvadný stav (2000). Jan Steinmacher, Macurova 1380, 149 00 Praha 4.

KOUPĚ

Technics ST7300, SU7300. L. Chvalkovský, Malinovského 11-33, 686 01 Uh. Hradiště.

Oživené desky tuneru podle P. Němce nebo podobného. A. Vašák, Březinovy sady 3, 586 01 Jihlava.

VÝMĚNA

TI99/4 a za Spectrum nebo prodám (10 000). P. Zahradník, Feřtekova 557, 181 00 Praha 8.

ÚSTAV PRO VÝZKUM MOTOROVÝCH VOZIDEL,

LIHOVARSKÁ 12, 180 68 PRAHA 9

přijme pro své pracoviště na Vinohradech

mladšího absolventa průmyslové školy elektro,
se zájmem o elektroniku,

absolventku průmyslové školy elektro.

Informace na tel. 74 33 42, linka 48

Náborová oblast Praha.